

Schwenkkopfsystem insbesondere für Film- und Videokameras

Anwendungsgebiet und Stand der Technik

Die Erfindung betrifft ein Schwenkkopfsystem, insbesondere für Film- oder Videokameras, gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1 sowie ein Führungssystem, das das Schwenkkopfsystem umfasst.

Bei Film- und Videoaufnahmen wird der Schwenk- und Neigewinkel einer Kamera bekanntermaßen mit einem Schwenkkopf eingestellt, welcher für statische Aufnahmen auf einem Stativ und für Kamerafahrten auf einem Kamerawagen, meist einem Dolly, wie in DE 3236837 C2 oder in WO 99/51911 A1 beschrieben, montiert werden kann.

Diese handelsüblichen Kamerawagen weisen für gewöhnlich vier Laufrollen oder 4 Laufrollenpaare auf, auf denen ein Rahmen ruht, der eine Hubsäule oder eine Hubschere trägt. Auf der Oberseite einer solchen Hub- oder Tragevorrichtung befindet sich für gewöhnlich eine Schnittstelle, welche in der Lage ist, mit einem handelsüblichen Schwenkkopf verbunden zu werden.

Die oben genannten Kamerawagen sind so ausgelegt, dass der Kameramann und sein Assistent mit auf dem Wagen sitzen oder stehen und für gewöhnlich gemeinsam mit der Kamera verfahren werden. Hierfür benötigt der Kameramann in der Regel weitere Mitarbeiter, die den Wagen verschieben, wodurch sich die Koordinierung einer organischen Kamerabewegung teilweise erschwert, da Schwenkbewegung und Verfahren des Dollies von unterschiedlichen Personen ausgeführt werden. In einigen Anwendungen, z.B. bei Makroaufnahmen will man oft nur sehr kleine, präzise Kamerabewegungen ausführen oder die Kamera beispielsweise unmittelbar über eine Oberfläche führen, wobei sich ein derart großer Wagen als Nachteil erweist. Ohne weitere Hilfsmittel liegt die niedrigste erzielbare Optikhöhe bei derartigen Dollies mit anmontiertem Schwenkkopf oft bei einem Meter und mehr über der Aufstandsfläche.

- 2 -

Um eine Kamera bei einer derartigen Aufgabenstellung in die gewünschte Position zu bringen, ist es meist notwendig, zusätzliche Auslegearme zwischen den Kamerawagen und den Schwenkkopf zu montieren.

Bekannt sind ebenfalls Kamerakräne, wie beispielsweise der in DE 3804463 A1 vorgestellte Kamerawagen mit einem doppelarmigen Ausleger, bei denen ein Schwenkkopf auf einen schwenkbar gelagerten Arm auch hängend montiert werden kann und so z.B. auch dicht über einer Oberfläche führbar ist. Diese Systeme bauen jedoch meist noch größer als Kameradollies und werden, wie im oben beschriebenen Fall, häufig sogar auf die Mittelsäule eines Dollies montiert. Somit weisen Kamerakräne auf Grund ihrer üblichen Baugröße ähnliche Schwierigkeiten hinsichtlich Bedienbarkeit und Aufwand auf, wie oben beschrieben.

Ebenfalls bekannt ist, dass Stative, auf denen ein Schwenkkopf montiert ist, mit einer Fahrspinne ausgestattet sein können, wie dies unter anderem in DE 33 41 403 C2 zu erkennen ist. Diese Systeme bestehen für gewöhnlich aus drei eigenständigen Komponenten: Schwenkkopf, Stativ und Fahrspinne. Sie sind zwar leichter gebaut, als ein Dolly, aber meist nur geringfügig kleiner. Für die Bewältigung oben erwähnter kameratechnischer Aufgaben, sind sie generell noch weniger geeignet als Dollies, weil die leichtere Bauweise hierbei zu Lasten der Stabilität und der Verwindungssteifigkeit geht und somit Ausleger nicht befriedigend befestigt werden können.

Bekannt sind auch zum Teil kleinere Systeme, bei denen ein Kameraschwenkkopf auf einem linear verfahrbaren Schlitten oder einer Fahrplatte montiert wird, welche auf unterschiedlich ausgeführten Linearprofilen oder Schienen verfahrbar sind (DE 198 56 701 A1 und DE 198 22 778 C1). Durch die starre Führung auf einer linearen Schiene ist die Bewegungsfreiheit der Kamera oft eingeschränkt. Insbesondere bei manuell geführten Konfigurationen sind Schwenkkopf und Schlitten in der Regel getrennte Komponenten meist unterschiedlicher Hersteller. Durch eine bauliche Trennung dieser beiden Komponenten in zwei Einheiten, welche meist über eine, unten näher erläuterte Schnittstelle verbunden wird, ist es kaum möglich, eine optimale Baugröße zu erzielen und eine gut führbare, kompakte und verfahrbare Schwenkvorrichtung zu erzielen.

Oft wird bei diesen linear geführten Schlitten, die Schwenk- und Neigebewegung einer Kamera, ebenso wie das Verfahren des Schlittens ausschließlich über Motoren gesteuert, wie dies im Fall der zweitgenannten Patentschrift DE 198 22 778 C1 der Fall ist, was eine unmittelbare Eingriffsmöglichkeit für den Kameramann einschränkt.

Als gängige Schnittstellen zwischen einem Schwenkkopf und tragenden Vorrichtungen insbesondere für professionelle Filmkameras haben sich weltweit im wesentlichen zwei Standards etabliert: zum einen eine halbkugelförmige, konvexe Schwenkkopfunterseite mit einem Durchmesser von meist 150mm, welche in einer entsprechenden konkaven, nach oben offenen Schale befestigt wird und zum anderen eine Platte mit verschiedenen Zentrierringen, in welche oft eine Vorrichtung zur Nivellierung der Aufnahmeplatte integriert ist. Allein diese Schnittstellen weisen z.T. eine nicht unerhebliche Baugröße auf und werden in genormten Zapfen, Auslegearmen und Rohren weitergeführt, die ebenfalls nicht dazu beitragen, einen Kameraaufbau klein und flach zu halten.

Aufgabe und Lösung

Der vorliegenden Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, mit konstruktiv einfachen Mitteln ein flexibles Schwenkkopfsystem mit geringer Baugröße zu schaffen, dass gezielt verfahrbar ist.

Diese Aufgabe wird gelöst durch einen Schwenkkopf mit den Merkmalen des Anspruchs 1. Bevorzugte und vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung sind Gegenstand der Ansprüche 2 bis 32.

Die mit der Erfindung erzielten Vorteile bestehen insbesondere darin, dass eine besonders klein und flach bauende Einheit aus Schwenkkopf mit gleichzeitiger Verfahrensmöglichkeit geschaffen wird. Dieses System ist weniger ausladend und bewegt erheblich weniger Masse, als dies zum derzeitigen Stand der Technik möglich ist.

Einem Kameramann wird somit die Möglichkeit geboten, die Bewegung der Kamera eigenständig zu steuern und beim Verfahren der Kamera nicht auf die Hilfe von Mitar-

- 4 -

beitern oder Ansteuermotoren angewiesen zu sein. Die flache Bauweise der Erfindung, lässt beispielsweise auch Aufnahmen, bei denen eine Kamera in unmittelbarer Nähe über dem Boden gleiten soll, einfacher umsetzen.

Eine Reihe von Kameraanwendungen sind somit schneller, präziser und kostengünstiger durchzuführen und auch die Fertigungs- und Anschaffungskosten eines solchen Kopfes dürften deutlich unter dem liegen, was für die bisher notwendigen, handelsüblichen Komponenten aufgebracht werden musste.

Die Weiterbildung nach Anspruch 3 ermöglicht, die Laufrollen zu arretieren und somit eine Verfahrmöglichkeit zu blockieren. Hierdurch kann das Schwenkkopfsystem als besonders flach bauender reiner Schwenkkopf für Film- und Videokameras eingesetzt werden.

Durch die Weiterbildung nach Anspruch 4 bis 6 können die Laufrollen eine einstellbare Friktion aufweisen, welche besonders durch die Option auf eine Dämpfung dieser Reibung vorteilhaft für eine ruhige Verfahrbewegung sein kann. Auch die Schwenk- und Neigelagerungen der meisten Kameraschwenkköpfe sind in der Regel mit einer solchen Dämpfung ausgestattet, die dem Kameramann das Ausführen von ruhigen Schwenkbewegungen erleichtert. Dieser in Schwenkbewegungen spürbare Widerstand wird durch die Weiterbildung nach Anspruch 5 und 6 auf die Verfahrbewegung erweitert.

Die Weiterbildung nach Anspruch 8 bis 10 ermöglicht es, das Schwenkkopfsystem an den Auflagepunkten gegenüber der Auflagefläche anzuheben oder abzusenken und diese Einstellung zu arretieren. Durch Abstimmen der Höheneinstellung aller Laufrollen ist es möglich, das Schwenkkopfsystem auch dann ins Wasser zu bringen, wenn der Untergrund dies nicht ist. Hierbei ist eine auf einem Schwenkkopf üblicherweise angebrachte Libelle hilfreich.

Durch die Weiterbildung nach Anspruch 12 ist eine besonders flach bauende Lagerung der Laufrollenachse möglich.

Die Weiterbildung nach Anspruch 17 vereinfacht die Ausrichtung aller Laufrollenachsen in einer horizontalen Ebene auf einen beliebigen Punkt, wodurch Kreisfahrten möglich werden.

Durch die Weiterbildung nach Anspruch 28 wird gewährleistet, dass sich die Laufrollen selbstständig in Fahrtrichtung ausrichten und somit auch steuerbare Lenkbewegungen möglich sind.

Die Weiterbildung nach Anspruch 29 und 30 sieht eine Führungsstange vor, welche einem Kameramann eine Bedienung auch in aufrechter Haltung erlaubt, wenn das Schwenkkopfsystem z.B. auf dem Boden eingesetzt wird. Zudem kann es die Führung an unzugänglichen Motiven erleichtern.

Die Weiterbildung nach Anspruch 31 und 32 ermöglicht es, das Schwenkkopfsystem nicht nur mit einer voreingestellten Richtung auf einer Oberfläche zu verfahren, sondern die Bahn einer solchen Verfahrbewegung mit Hilfe eines Führungssystems genau festzulegen und somit präzise wiederholbar zu machen.

Die Erfindung ist im Folgenden anhand der Zeichnungen näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit drei Laufrollen und einer L-förmigen Kamerahalterung;

Fig. 2 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit drei Laufrollen und einer wippenförmigen Kamerahalterung;

Fig. 3 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit einem u-förmigen Halterungselement und einer L-förmigen Kamerahalterung;

Fig. 4 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit drei Laufrollen und einem abnehmbaren Keraschwenkkopf;

Fig. 5 eine schaubildliche Darstellung des Schwenkkopfsystems aus Fig. 4 mit abgenommenen Keraschwenkkopf;

Fig. 6 eine Draufsicht auf eine Laufrolle und deren Lagerung im Halterungselement mit Skala und Markierungen;

Fig. 7 eine Draufsicht auf zwei parallel zu einander angeordnete Laufrollen und deren Lagerung im Halterungselement mit einem Stellrad und einer Digitalanzeige;

- Fig. 8 eine schaubildliche Darstellung einer aufsteckbaren Laserpeilvorrichtung;
- Fig.9 eine schaubildliche Darstellung einer aufsteckbaren Peilvorrichtung mit Kimme und Korn und einem Verlängerungsrohr;
- Fig.10 eine schematische Darstellung einer Kreisfahrt um einen Punkt;
- Fig.11 eine schematische Darstellung einer Kreisfahrt um einen Punkt mit drei Stellmotoren, welche über Kabel mit einer CPU verbunden sind;
- Fig. 12 eine Schnittdarstellung durch eine Laufrollenlagerung mit einem Lagerungsrohr;
- Fig. 13 eine Schnittdarstellung durch eine Laufrollenlagerung mit einem verlängert bauenden Lagerungsrohr;
- Fig. 14 eine schaubildliche Darstellung eines Lagerungsrohres mit möglichen Arretiervorrichtungen;
- Fig. 15 eine schematische Seitenansicht zweier Kamerawippen samt Führungsrollen;
- Fig. 16 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit zwei in einer flachen, geraden Führung laufenden Laufrollen;
- Fig. 17 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit zwei in einer flachen, gebogenen Führung laufenden Laufrollen;
- Fig. 18 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit zwei in einer höher bauenden Führung laufenden Laufrollen und einer in einem verlängerten Lagerungsrohr gelagerten Laufrolle;
- Fig. 19 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit drei in einer Doppelschiene laufenden Laufrollen;
- Fig. 20 eine schematische Draufsicht auf eine Laufrolle, bei welcher die vertikal verlaufende Achse für die Verdrehung in der Laufrollenachse in der horizontalen Ebene nicht im Zentrum der Laufrolle liegt;
- Fig. 21 eine schaubildliche Darstellung einer Laufrollenanordnung, bei der mit Hilfe einer horizontalen Achsenhalterung die Laufrolle außerhalb des Halterungselements liegt;
- Fig. 22 eine schematische Darstellung einer Lenkbewegung, die zwei parallel zueinander stehende, in ihrer horizontalen Verdrehung arretierte Laufrollen aufweist und eine in ihrer horizontalen Verdrehung freibewegliche Laufrolle, die sich außerhalb des Halterungselements befindet;
- Fig. 23 eine schematische Darstellung einer Lenkbewegung, die eine in Fahrrichtung ausgerichtete und in ihrer horizontalen Verdrehung arretierte Laufrolle aufweist und

zwei in ihrer horizontalen Verdrehung freibewegliche Laufrollen, die sich außerhalb des Halterungselements befinden;

Fig. 24 eine schaubildliche Darstellung eines Schwenkkopfsystems mit einer anmontierten Führungsstange;

Fig. 25 eine schaubildliche Explosionszeichnung die eine abgenommene Befestigungssäule samt L-förmiger Kamerahalterung, einen Säulenblock, ein Halterungselement mit Laufrollen und horizontalem Lagerring, sowie ein horizontales Schwenkmodul zeigt.

Gemäß Fig. 1, 2, 3 und 4 weisen mögliche Ausführungsformen des erfindungsgemäßen Schwenkkopfsystem eine Schwenkvorrichtung 1, 1a, 1b, 1c auf, welche innerhalb oder auf einem im wesentlichen flach bauenden Halterungselement 5 angebracht ist, das auf drei Laufrollen 2 aufliegt, die im einem Winkelabstand um eine gedachte vertikale Achse A angeordnet sind, die durch das Halterungselement 5 verläuft.

Die Laufrollen 2 drehen jeweils um eine horizontale Laufrollenachse 3, welche in einem Lagerelement 6 montiert ist, das sich in einer horizontalen Ebene verdrehen lässt. Zur Erzielung einer flachen Bauweise ist ein solches Lagerelement 6 in einem Lagerringelement 10 verdrehbar gelagert, welches an der Außenseite des Halterungselements 5 angeordnet und einteilig mit diesem ausgebildet ist.

In den dargestellten Beispielen sind alle Laufrollenachsen 2 in einer horizontalen Ebene gegenüber dem flachen Halterungselement 5 verdrehbar, da sich so eine größtmögliche Freiheit in der Gestaltung der Fahrwege erzielen lässt. Zur Erzielung einer Kurvenfahrt wäre es aber bereits ausreichend, nur eine Laufrolle in ihrer Laufrichtung auszurichten.

Vorgesehen, aber nicht in der Zeichnung sichtbar, ist eine Arretiervorrichtung, mit der die Laufrollen 2 in Umlaufrichtung arretiert werden können. Hierdurch lässt sich ein unbeabsichtigtes Wegrollen des Kamerasystems verhindern. Eine ebenso denkbare Lösung wäre es, ein oder mehrere Bremsselemente aus der Unterseite des Halterungselements 5 so herauszufahren, dass diese Kontakt mit der Aufstandsfläche bekommen.

Mit Hilfe einer Bremse 9 kann die horizontale Verdrehung einer Laufrollenachse 3 ebenfalls arretiert werden. Hierbei weisen alle Lager Elemente 6 eine derartige Brems- oder Arretierungsvorrichtung 9 auf, auch wenn Fig. 1, 2, 3 und 4 dies nicht für alle Laufrollen zeigen. Anstelle einer Brems- oder Arretiervorrichtung 9 ist es auch denkbar, die Friktion für die horizontale Verdrehung des Lager Elements 6 gegenüber dem Halterungsrahmen 5 so schwergängig auszulegen, dass ein unabsichtliches Verdrehen der Laufrichtung einer Laufrolle 2 während des Betriebs ausgeschlossen ist. Ebenso ist es denkbar, die Verdrehung des Lager Elements 6 gegenüber dem Halterungselement 5 durch Getriebe Lösungen, beispielsweise durch ein selbsthemmendes Schneckengetriebe oder durch Stellmotoren zu realisieren. Alle derartigen Lösungen weisen als Merkmal auf, dass die Laufrichtung von zumindest einer Laufrolle sowohl voreinstellbar, als auch fixierbar ist.

Zur Ausrichtung der Laufrollen ist als Laufrichtungseinstellvorrichtung eine Skala 11 und Markierungen 13 vorgesehen, die auf der Oberseite der Lager Elements 6 angebracht sind und den Verdrehwinkel eines Lager Elements 6 gegenüber einem Lager ringelement 10 an einer Referenzmarke 12 auf der Oberseite des Lagerringelements 10 ablesbar machen, wobei die Referenzmarken 12 so angebracht sind, dass eine gedachte Linie zwischen Laufrollenzentrum und Referenzmarke 12 parallel zur Hauptorientierung 5a des Schwenkkopfsystems verläuft.

Die in Fig.1 gezeigte Schwenk- und Neigevorrichtung 1 weist eine L-förmige Halterung 21 auf, auf deren horizontalem Schenkel 22 eine Kamera befestigt werden kann, deren optische Achse parallel zur Seitenwand der L-förmigen Halterung 21 ausgerichtet ist.

Neigebewegungen der Kamera sind durch eine Verdrehung der L-förmigen Halterung 21 um eine horizontale Achse mit Hilfe eines Halterungslagers 24 gegenüber einer senkrecht stehenden Befestigungssäule 25 möglich. Hierzu ist üblicherweise ein Schwenkarm 24a so mit einer zentralen Welle im Halterungslager 24 verbunden, dass eine Kraftübertragung auf die L-förmige Halterung erfolgt.

Eine eingestellte Neigung sollte vorteilhaft und üblicherweise auch arretierbar sein. Die Verdrehung zwischen L-förmiger Halterung 21 und Befestigungssäule 25 kann eine

einstellbare Friktion aufweisen, welche vorteilhaft mit einer Dämpfung versehen ist, wie dies bei handelsüblichen Schwenkköpfen mit einer Fluidämpfung üblich ist.

Schwenkbewegungen einer Kamera werden in der hier dargestellten Ausführung dadurch erreicht, dass ein horizontal liegender Lagerring 26, auf welchem die Befestigungssäule 25 senkrecht stehend fest montiert ist, im Halterungselement 5 verdrehbar gelagert ist. In diesem Fall ist die horizontale Schwenkvorrichtung 1 direkt in dem Halterungselement 5 angebracht, um eine möglichst niedrige Kameraaufstandsfläche zu erzielen.

Auch eine horizontale Schwenkbewegung sollte vorteilhaft arretierbar sein und kann eine einstellbare Friktion aufweisen, welche mit einer Dämpfung versehen sein kann, wie dies bei handelsüblichen Schwenkköpfen mit einer Fluidämpfung üblich ist.

Bekannt und sinnvoll bei Schwenkköpfen mit einer L-förmigen Kamerahalterung 21 ist auch eine Verstellvorrichtung, mit der sich die Länge des senkrechten Schenkels 23 einer solchen Halterung 21 einstellen und arretieren lässt, wodurch sich die Höhe einer Kameraoptik gegenüber der Aufstandsfläche verändern lässt. Eine andere Möglichkeit zur Veränderung der Optikhöhe besteht, wie ebenfalls bekannt, darin, die Befestigungssäule 25 in ihrer baulichen Höhe verstell- und arretierbar auszulegen, wodurch sich die L-förmige Halterung 21 in eine höhere oder tiefere Position bringen lässt. Diese hinsichtlich ihrer Detailausbildung nicht näher interessierenden Merkmale sind in Fig. 1 auch nicht näher im Detail dargestellt.

Der horizontale Lagerring 26 weist in seinem Innern eine größere Ringöffnung 27 auf, welche ein Durchschwenken oder ein teilweises Durchschwenken der L-förmigen Halterung 21 und/oder der montierten Kamera ermöglicht und somit eine besonders tief liegende Kameraposition erlaubt. Hierbei ist es möglich, eine nur wenige Zentimeter über der Aufstandsfläche des Schwenkkopfsystems liegende Montagefläche für eine Kamera auf dem horizontalen Schenkel 22 der L-förmigen Halterung 21 zu erzielen. Dies dürfte eine um etwa den Faktor zehn flachere Bauform sein, als dies bei handelsüblichen Schwenkköpfen möglich ist, welche sich zudem nicht verfahren lassen. Es ist keine stehende Schwenkanordnung bekannt, welche eine derart niedrige Kameraposition

ermöglicht. Eine niedrig liegende Kameraposition ist hierbei nicht nur im Hinblick auf die Bildgestaltung wünschenswert, sondern führt auch zu einem niedrig liegenden Schwerpunkt des gesamten Systems, was sich positiv auf das Fahrverhalten auswirkt.

Eine auf dem horizontalen Lagerring 26 aufgebrachte Schwenkskala 28 zeigt den Verdrehwinkel des Lagerrings 26 zum Halterungselement 5 an einem geeigneten Referenzpunkt 28a an. Eine auf der Oberseite des Halterungselements 5 angebrachte Libelle 29 zeigt an, ob sich die Einheit im Wasser befindet.

Zum linearen Verfahren eines Schwenkkopfsystems lassen sich mit Hilfe der Skalen 11 die Verdrehungswinkel aller Lagerelemente 6 gegenüber dem Halterungselement 5 auf einen einheitlichen Wert einstellen, so dass alle Laufrollen 2 eine parallele Ausrichtung aufweisen, in dessen Richtung das System nun verfahrbar ist. Die Verdrehbarkeit der Lagerelemente 6 kann mit Hilfe einer Bremse 9 arretiert werden, wodurch verhindert wird, dass sich eine voreingestellte Laufrollenausrichtung unabsichtlich verstellt.

Über eine in Fig. 1, 2, 3 und 4 nicht dargestellte, oben bereits erwähnte Arretierung lassen sich die Laufrollen 2 in Umlaufrichtung arretieren, womit ein unbeabsichtigtes Verfahren des Systems verhindert werden kann. Alternativ wurde ein aus dem Halterungselement 5 herausfahrbares, ebenfalls nicht dargestelltes Bremsenelement bereits erwähnt, welches aus der Unterseite des Halterungselements 5 so verfahren werden kann, dass es Kontakt mit der Aufstandsfläche bekommt und so ein unbeabsichtigtes Wegsrollen verhindert.

Mit Hilfe derart blockierter Laufrollen 2 lässt sich die Einheit als ein besonders flach bauender reiner Schwenkkopf verwenden, mit welchem reine Neige- und Schwenkbewegungen einer Kamera ausgeführt werden können. Für statische Aufnahmen lässt sich natürlich auch die Schwenkmöglichkeit der Kamera arretieren, wobei Aufnahmen dann mit einem voreingestellten Kamerawinkel durchgeführt werden.

Fig. 2 zeigt ein Ausführungsbeispiel eines Schwenkkopfsystems, bei welchem nur der Neigewinkel einer Kamera einstellbar ist und keine horizontale Verschwenkmöglichkeit vorgesehen ist. Auch hier ist die Schwenkvorrichtung 1a zum Erreichen einer beson-

ders niedrigen Kameraposition direkt in das flache Halterungselement 5 eingebaut. Hinsichtlich der Laufrollenanordnung und der Merkmale ihrer Einstellbarkeit ist dieses Ausführungsbeispiel identisch mit dem vorangegangenen Ausführungsbeispiel in Fig.1.

Eine Kamera lässt sich auf einer Wippe 30 montieren, die auf ihrer Unterseite an den Seiten jeweils eine bogenförmige Führungskufe 31 aufweist, welche mit ihren konvexen Außenseiten 32 auf zwei im Abstand zueinander angeordneten unteren Führungsrollen 34 aufliegen. Eine obere Führungsrolle 35 berührt die konkave Innenseite 33 der Führungskufe 31 und verhindert ein unbeabsichtigtes Herausfallen der Wippe 30. Mit Hilfe einer Neigearretierung 44 kann eine vorbestimmte Neigungsposition der Kamera arretiert werden.

Auch in diesem Beispiel lässt sich eine sehr geringe Höhe von sechzig bis achtzig mm zwischen Aufstandsfläche des Systems und Montagefläche einer Kamera auf der Oberseite der Wippe 30 erreichen, was einer um ungefähr den Faktor fünf niedrigeren Lösung entspricht, als dies bei handelsüblichen Schwenkköpfen möglich ist, welche zudem keine Verfahrmöglichkeit bieten.

Die besonders flach bauende Anordnung der Schwenk-/Neigevorrichtung 1 bzw. 1a, des Halterungselements 5 und der Laufrollen 2 wird unter anderem auch dadurch erzielt, dass bewusst auf bekannte Schnittstellen verzichtet wird, welche handelsübliche Schwenkköpfe normalerweise an ihrer Unterseite aufweisen, um mit weiteren Halterungsvorrichtungen verbunden zu werden.

Fig. 3 zeigt ein Schwenkkopfsystem mit einer L-förmigen Schwenkvorrichtung 1b, welche auf einem flachen u-förmigen Halterungselement 5 angebracht ist, an dessen Enden und in dessen Scheitelpunkt in einer horizontalen Ebene jeweils eine Laufrolle 2 in einem Lagerelement 6 gelagert ist. Ein solches System ist, wie das Ausführungsbeispiel in Fig.2, ebenfalls nur zur Durchführung von vertikalen Neigebewegungen einer Kamera geeignet und erlaubt keine horizontalen Schwenks.

Der von oben betrachtet rechte Schenkel des Halterungselements 5 ist hierbei der Montageschenkel 5b auf welchem eine Befestigungssäule 25 mitsamt einer L-förmigen

Halterung 21 angebracht ist, wobei der linke Schenkel des Halterungselementes 5 der Stützschenkel 5c ist, welcher einen nahezu kreisförmigen Bogenverlauf aufweist, um auf der Innenseite eine größtmögliche Bewegungsfreiheit für Schwenkbewegungen der L-förmigen Halterung 21 und einer montierten Kamera zu gewährleisten.

Hinsichtlich der Laufrollenanordnung und der Merkmale ihrer Einstellbarkeit ist dieses Ausführungsbeispiel identisch mit den vorangegangenen beiden Ausgestaltungen in Fig.1 und Fig.2.

Wie in Fig. 1 ist auch hier die Neigevorrichtung der L-förmigen Halterung 21 vorteilhaft mit einer Arretierung und einer Dämpfung versehen, welche allerdings ebenfalls nicht näher dargestellt ist. Ebenso weist diese Ausführung einen Schwenkarm 24a auf, mit dem eine Krafteinleitung auf die L-förmige Halterung 21 übertragen werden kann.

Eine solche Anordnung ermöglicht es einem Kameramann mit einer ebenso niedrigen Kamerahöhe, wie im Ausführungsbeispiel der Fig. 1 zu arbeiten und über eine Längenverstellung des senkrechten Schenkels 23 oder der Befestigungssäule 25 die Höhe einer Kameraoptik in einer frei zu wählenden Höhe einzustellen. Durch die offene Bauform des u-förmigen Halterungselements 5 ist es möglich, extrem nah an ein aufzunehmendes Objekt heranzufahren, gegebenenfalls sogar teilweise über dieses fahren und mit einer entsprechend starken Neigung der Kamera auf das Objekt herabzublicken.

Fig. 4 und Fig.5 zeigen ein Schwenkkopfsystem mit einer abnehmbaren Schwenkvorrichtung 1c in montiertem und abgenommenen Zustand. Ein solches System weist eine Laufrollenanordnung wie Fig. 1, 2 und 3 auf, mit den dort beschriebenen Merkmalen.

Die hier dargestellte Schwenkvorrichtung 1c besteht aus einem Schwenkmodul für horizontale Schwenkbewegungen 36 auf welchem ein Schwenkmodul für vertikale Schwenkbewegungen 37 fest montiert ist, auf dessen Oberseite sich eine Montageplatte für Kameras 38 befindet. Ein derartiger Aufbau ist beispielsweise in US 005389972A beschrieben und ist die häufigste Anordnung für Schwenkköpfe weltweit. Für einen Anwender kann es deshalb zu einer deutlichen Kostenersparnis führen, wenn er mit einem

bereits vorhandenen Kameraschwenkkopf 1c ein Schwenkkopfsystem wie in Fig.3 dargestellt zusammenfügen kann.

Derartige handelsübliche Kameraschwenkköpfe 1c weisen für gewöhnlich auf ihrer Unterseite eine Schnittstelle auf, die eine Verbindung mit weiteren Kamerasupportsystemen ermöglicht. Im dargestellten Ausführungsbeispiel ist diese Schnittstelle eine konvexe Schwenkkopfunterseite 40, welche in eine konkave Aufnahmeschale 39 eingreift, die zur Erlangung einer besonders niedrigen Kamerahöhe bereits in das flache Halterungselement 5 integriert ist.

Somit ruht die Schwenkvorrichtung des handelsüblichen Kameraschwenkkopfes 1c in montiertem Zustand unmittelbar auf dem flachen Halterungselement 5 und stellt eine Lösung dar, welche gegenüber bisher bekannten Lösungen, die aus einem Verfahrwagen, der meist mit einer zusätzlichen Hubvorrichtung ausgestattet ist, sowie einer separaten Schnittstelle zur Schwenkopfaufnahme und einem Kameraschwenkkopf bestehen, erheblich flacher bauend und deutlich weniger ausladend ist. Der Vorteil einer derartigen Anordnung liegt in einer möglichen Kostenersparnis, da der Anwender gegebenenfalls auf eine bereits bestehende Komponente zurückgreifen kann, auch wenn sich in dieser Konfiguration nicht derart niedrig liegende Aufstandsflächen für eine Kamera realisieren lassen, wie das in Fig. 1, 2 und 3 möglich ist.

Neben der hier dargestellten kugelförmigen Schnittstelle 39, 40 zwischen Kameraschwenkkopf 1c und flachem Halterungselement 5 ist beispielsweise auch eine flach ausgeführte Schnittstelle denkbar, insbesondere eine, welche zusätzliche Zentrierringe aufweist, welche formschlüssig ineinander greifen. Eine weit verbreitete Ausführung einer solchen Schnittstelle ist das so genannte Mitchell-Mount, welches weltweit ebenfalls zahlreiche Kameraschwenkköpfe an ihrer Unterseite aufweisen.

In Fig. 6 wird eine Aufsicht auf eine Laufrolle 2 mit ihrer Laufrollenachse 3 und ein Lagerelement 6 gezeigt, welches in einem Lagerringelement 10 gelagert ist, das einteilig mit dem Halterungselement 5 ausgebildet ist. Auf seiner Oberseite weist das Lagerelement 6 eine Laufrichtungseinstellvorrichtung in der Form einer Skala 11 mit einer Winkелеinteilung auf, welche Markierungsstriche und Zahlen zeigt, die kreisförmig angeord-

net sind. Eine Bremse 9 kann das Lagerelement 6 gegenüber dem Halterungselement 5 klemmen und eine Verdrehung der Laufrollenachse 3 arretieren.

Eine besondere Markierung 11a zeigt gegenüber einer Referenzmarke 12 an, dass die Verdrehung der Laufrollenachse 3 im Lagerelement 6 so ausgerichtet ist, dass die Lauf- richtung der Laufrolle 2 parallel zur Hauptachse 5a des Schwenkkopfsystems verläuft.

Weitere besondere Markierungen 11b sind im Winkel von $(30+x \cdot 60)^\circ$ auf der Skala 11 angebracht, wobei x eine ganze Zahl zwischen 0 und 5 ist. Diese Markierungen 11b weisen, in der dargestellten Ausgestaltung, die Form eines gleichschenkligen Dreiecks auf und erleichtern eine Ausrichtung der Laufrollen eines Schwenkkopfsystems mit drei in einem Winkelabstand von jeweils 120° angeordneten Laufrollen 2, diese so auszu- richten, dass jeweils zwei Laufrollen 2 auf einem identischen Fahrweg liegen und die dritte Laufrolle 2 parallel zu diesem Fahrweg ausgerichtet ist, was für eine Verwen- dung des im folgenden vorgestellten Führungsprofilsystems hilfreich ist.

Des weiteren zeigt eine Skala 11 zwei Markierungs- und Peilelemente 13 welche senk- recht über der Laufrollenachse 3 aufgebracht sind und im dargestellten Fall die Form von zwei, auf dem Lagerelement 6 gegenüberliegenden Punkten, aufweisen. Mit Hilfe dieser Markierungs- und Peilelemente 13 ist es möglich, das Lagerelement 6 so zu ver- drehen, dass die Laufrollenachse 3 in ihrer horizontalen Ausrichtung auf einen frei wählbaren Punkt im Raum weist. Hierfür wird der angepeilte Punkt und die beiden Mar- kierungs- und Peilelemente 13 in Deckung gebracht. Eine so gefundene Position lässt sich mit Hilfe der Bremse 9 arretieren.

Selbstverständlich ist es ebenso gut möglich, eine Skala 11 auf dem Lagerringelement 10 anzubringen und das Lagerelement 6 mit einer geeigneten Referenzmarke zu ver- sehen, an dem ein Ablesen der Drehstellung der Laufrollenachse 3 möglich ist.

Fig. 7 zeigt eine alternative Ausgestaltung einer Laufrollenanordnung und einer Lauf- richtungseinstellvorrichtung auf. Im hier dargestellten Ausführungsbeispiel sind zwei Lauf- rollen 2 dicht im Abstand parallel zu einander angeordnet, wobei beide um die Laufrol- lenachse 3 drehbar gelagert sind. Eine solche Anordnung, in der zwei oder mehrere

Laufrollen 2 parallel zueinander angeordnet sind, stellt insofern einen Vorteil dar, als hierdurch die Aufstandsfläche vergrößert wird und somit eine bessere Spurgenauigkeit erreicht wird. Ebenso werden Unebenheiten in der Aufstandsfläche durch mehrere Laufrollen besser ausgeglichen. Vorteilhaft ist hierbei, wenn alle Laufrollen 2 einzeln um die Laufrollenachse 3 verdrehbar gelagert sind, da sich bei einer Kurvenfahrt für beide Laufrollen 2 unterschiedliche Kreisbögen ergeben und somit jede Laufrolle auf ihrem Kreisbogen fahren kann, was zu einer verbesserten Traktion führt. Dies ist auch der Grund, warum zwei oder mehrere parallel angeordnete Laufrollen 2 einer breiteren Aufstandsfläche einer einzigen Laufrolle 2 vorzuziehen sind.

Die hier beschriebene paarweise Anordnung zweier Laufrollen 2 ist natürlich nicht nur im Zusammenhang mit der im Folgenden vorgestellten Laufrichtungseinstellungsvorrichtung in Form einer Digitalanzeige sinnvoll, sondern kann für jedes Ausführungsbeispiel zur Verbesserung der Spurgenauigkeit hilfreich sein.

In Ausführungsbeispiel von Fig. 7 ist auch eine alternative Laufrichtungseinstellvorrichtung darstellt, bei der eine Digitalanzeige 15 die Verdrehstellung eines Lagerelements 6 gegenüber einem Lagerringelement 10 anzeigt. Eine vorteilhafte Ausgestaltung ist hierbei eine Anzeige in Winkelgrad, wobei die Nullstellung der Digitalanzeige 15 so justiert ist, dass eine Laufrollenachse 3 horizontal um 90° verdreht zur Hauptorientierung 5a des Schwenkkopfsystems ausgerichtet ist. Vorteilhaft wird die Drehstellung eines Lagerelements 6 gegenüber einem Lagerringelement 10 hierbei mittels eines nicht dargestellten Inkrementalgebers, vorzugsweise eines Absolutinkrementalgebers ermittelt, was den Vorteil hat, dass eine Nullstellung des Lagerelements 6 nicht mehr kalibriert werden muss.

Mit Hilfe eines Stellrades 14 kann die Verdrehung des Lagerelements 6 in einer horizontalen Ebene gegenüber einem Lagerringelement 10 eingestellt werden, wobei eine Drehbewegung des Stellrads 14 über eine Getriebeuntersetzung auf das Lagerelement 6 übertragen wird. Denkbar ist beispielsweise, dass die Achse des Stellrads 14 mit einem Schneckengewinde versehen ist, welches in eine Verzahnung des Lagerelements 6 eingreift. Durch eine derartige selbsthemmende Getriebelösung kann auch auf eine Bremse verzichtet werden, da ein unbeabsichtigtes Verdrehen der Laufrollenach-

sen 3 während des Betriebs ausgeschlossen ist. Vorteilhaft wäre hierbei eine Ausgestaltung, in der ein solcher Eingriff eines Getriebes in ein Lagerelement 6 zurück verfahrbar ist, so dass ein grobes horizontales Verdrehen des Lagerelements 6 mit der Hand möglich ist, und das Stellrad 14 nur zur Feinjustage dient.

Auch hier weist ein Lagerelement 6 besondere Achsmarkierungen 13 auf, welche zur horizontalen Ausrichtung einer Laufrollenachse 3 auf einen frei wählbaren Punkt im Raum dienen. Als weitere Ausführungsformen für derartige Achsmarkierungen 13 sind beispielsweise auch Linien, herausstehende Pins, eine Kimme und Korn, ein Laserelement, ein Zielfernrohr, eine Nut oder ein Ring, ein Fadenkreuz, eine mit einem Strich versehene transparente Scheibe, eine senkrecht stehende Markierungsstange oder ähnliches vorstellbar. Vorteilhaft sind derartige Peilelemente aufsteckbar ausgeführt.

Eine solche Konfiguration wird in Fig. 8 gezeigt, in der eine Peilvorrichtung 16 mit einem um eine horizontale Achse 16b schwenkbaren Laserelement 16a versehen ist, welches auf ein Lagerelement 6 aufsteckbar ist. Eine solche Peilvorrichtung 16 weist auf der Unterseite ihres horizontalen Aufstandsringes 16c zwei Führungspins 16d auf, die in geeignet ausgelegte Führungsbohrungen 16e eines Lagerelements 6 eingreifen können und somit ein positioniergenaues Aufstecken ermöglichen. Statt der hier gezeigten Führungspins 16d, sind natürlich auch andere formschlüssige Verbindungen zwischen Peilelement 16 und Lagerelement 6 denkbar.

Ein im wesentlichen senkrecht stehender, auf seiner Unterseite offener Halterungstopf 16f ist fest mit dem Aufstandsring 16c verbunden. Durch die auf der Unterseite offene Bauform kann eine solche Peilvorrichtung 16 den oberen Bereich einer Laufrolle 2 aufnehmen. Auf der Oberseite des Halterungstopfes 16f sind zwei sich gegenüberliegende Lagerungsbacken 16g angebracht, durch die eine horizontal liegende Achse 16b verläuft, welche so ausgerichtet ist, dass sie um 90° zur Laufrollenachse 3 verdreht ist. Ein zwischen den Lagerungsbacken 16g befindliches Laserelement 16a ist auf dieser Achse 16b drehbar gelagert, wobei der Laserstrahl 16h senkrecht über dem Zentrum der Laufrollenachse 3 verläuft. Das Lagerelement 6 lässt sich so verdrehen, dass der Laserstrahl 16h jeden beliebigen Punkt im Raum trifft, wodurch gewährleistet ist, dass die

Ausrichtung einer Laufrollenachse 3 in ihrer horizontalen Verdrehung auf eben diesen Punkt weist.

In Fig.9 wird ein alternatives Ausführungsbeispiel einer aufsteckbaren Peilvorrichtung 16i gezeigt, bei dem ein zwischen den Lagerungsbacken 16g befindlicher Peilring 16j um eine horizontale Achse 16b drehbar gelagert ist, welche um 90° zur Laufrollenachse 3 verdreht ist. Auf der Oberseite des Peilrings 13j sind gegenüberliegend eine Kimme 13g und ein Korn 13h derart angebracht, dass sie beide senkrecht über dem Zentrum der Laufrollenachse 3 liegen. Das Lagerelement 6 lässt sich horizontal verdrehen und der Peilring 16j ist, wie bereits beschrieben, um die Achse 16b neigbar, so dass Kimme und Korn mit einem beliebigen Punkt im Raum in Flucht gebracht werden können. Hierdurch ist gewährleistet, dass eine Laufrollenachse 3 in ihrer horizontalen Verdrehung ebenfalls auf den angepeilten Punkt weist.

Auf der Unterseite eines horizontalen Aufstandsringes 16c können zwei Führungspins 16d in zwei Führungsbohrungen 16e eines Lagerelements 6 oder eines Verlängerungsrohres 16m eingreifen und gewährleisten, wie in Fig.8, ein positioniergenaues Aufstecken.

Mittels eines Verlängerungsrohres 16m ist es auch dann möglich eine Laufrollenachse auf einen beliebigen Punkt im Raum auszurichten, wenn sich eine montierte Kamera zwischen Lagerelement 6 und einem anzupeilenden Punkt befindet. Hierbei wird das Verlängerungsrohr 16m zwischen Peilvorrichtung 16i und Lagerelement 6 eingesteckt, so dass das Peilvorrichtung 16i gewissermaßen über die montierte Kamera „schaut“. Ein derartiges Verlängerungsrohr 16m weist auf seiner Unterseite einen Aufstandsring 16c auf, welcher auf seiner Unterseite ebenfalls mit nach unten weisenden Führungspins versehen ist, die formschlüssig in Führungsbohrungen 16e eines Lagerelements 6 eingreifen. Der Aufstandsring 16c ist fest mit einem sich vertikal erstreckenden Rohrkörper 16n verbunden, welcher an seiner Oberseite wiederum fest mit einem weiteren oberen Aufstandsring 16o verbunden ist, der zwei Führungsbohrungen 16e aufweist, die denen im Lagerring 6 entsprechen.

Fig. 10 zeigt eine schematische Darstellung einer kreisförmigen Fahrt eines Schwenkkopfsystems um einen Punkt 3b im Raum. Hierbei sind alle Laufrollenachsen 3 so ausgerichtet, dass sich ihre gedachten Verlängerungen 3a in einem Punkt 3b schneiden. Die senkrecht über den Laufrollenachsen 3 liegenden Markierungs- und Peilelemente 13 befinden sich mit diesem Punkt 3b im Raum ebenfalls in Deckung und können, wie oben beschrieben, zur Ausrichtung der Laufrollenachsen 3 verwendet werden. Beim Verschieben der gesamten Einheit vollführt diese eine kreisförmige Verfahrbewegung 3c um den Punkt 3b.

Die Möglichkeit, mit einer Kamera eine Kreisfahrt um einen beliebigen Punkt ausführen zu können, stellt einen wesentlichen Fortschritt zum derzeitigen Stand der Technik dar. Mit bekannten Kamerawagen, wie beispielsweise dem bereits erwähnten, in WO 99751911 A1 vorgeschlagenen Dolly, ist es derzeit nur möglich, eine Kurvenfahrt um einen Punkt durchzuführen, welcher entweder auf einer Linie liegt, welche durch das Zentrum der beiden Vorderräder verläuft oder auf einer hierzu parallelen Linie durch den Mittelpunkt des Dollies (Fig. 47a und Fig. 47b). Zudem weist ein derartiger Dolly die bereits eingehend erläuterten Nachteile hinsichtlich der möglichen Aufstandshöhe einer Kamera und Baugröße auf.

Eine weitere sinnvolle Ausrichtung der Laufrollen erreicht man, wenn die Laufrichtungen aller Laufrollen 2 in das Zentrum des flachen Halterungselements 5 weisen, da in dieser Stellung eine Verfahrmöglichkeit blockiert ist. In diesem Fall kann das Schwenkkopfsystem ohne zusätzliche Bremsvorrichtungen als reiner flach bauender Kameraschwenkkopf verwendet werden.

Fig. 11 zeigt ebenfalls eine Kreisfahrt um einen beliebigen Punkt 3b im Raum. Allerdings wird hier eine weitere Laufrichtungseinstellvorrichtung in Form von Stellmotoren 17 dargestellt, welche über ein Getriebe 18 mit einem Lagerelement 6 in Eingriff stehen und so die Drehstellung einer Laufrollenachse 3 steuern. Über Verbindungskabel 20 sind die Stellmotoren 17 mit einer CPU 19 verbunden, welche die Steuerbefehle für die Motoren 17 erzeugt. Eine derartige CPU 19 könnte beispielsweise ein Laptop oder ein PDA sein, welcher zusätzlich optional mit nicht näher dargestellten Input Devices wie Joysticks, Kurbeln, Trackerballs oder Computermouse zur Steuerung der Stellmotoren

verbunden sein kann. Vorteilhaft ist auch eine Datenübertragung zwischen CPU 19 und allen vorhandenen Stellmotoren 17 drahtlos vorstellbar.

Hierbei ist die Steuerung mit Hilfe einer CPU 19 zur Ausrichtung der Laufrollenachsen 3 natürlich nicht nur auf Kreisfahrten beschränkt, sondern kann ebenso bei linearen Fahrten jeglicher Richtung und sonstigen Kurvenfahrten Anwendung finden. Dabei ist es von Vorteil, wenn die CPU 19 dafür Sorge trägt, dass alle Laufrollen 2 jeweils entweder parallel zueinander ausgerichtet sind, oder so, dass sich die Verlängerungen aller Laufrollenachsen 3 in einem Punkt schneiden.

Eine weitere vorteilhafte Weiterbildung dieses Ausführungsbeispiels lässt sich erreichen, wenn nicht nur die Drehstellung der Lagerelemente 6 gegenüber dem Halteelement 5 mittels Motoren 17 gesteuert werden, sondern wenn auch die Drehung der Laufrollen 2 um ihre Laufrollenachsen 3 durch weitere, hier nicht dargestellte, Motoren angetrieben werden, welche ebenfalls durch die CPU 19 angesteuert werden. Vorteilhaft ist hierbei, wenn die Geschwindigkeit jeder Laufrolle 2, auf das entsprechende Bogenmaß der jeweiligen Kreisbahnen 3c, 3d und 3e abgestimmt ist, da hierdurch eine optimale Traktion erreicht wird.

Selbstverständlich wäre es in einem derart weit gehend motorisierten Anwendungsfall auch wünschenswert, die Schwenk- und Neigebewegungen einer Kamera an einer Schwenkvorrichtung über entsprechende Motoren und die CPU 19 anzusteuern.

Fig. 10 zeigt einen Schnitt durch eine Lageranordnung mit einer Laufrolle 2, welche drehbar um eine Laufrollenachse 3 gelagert ist, die in einem Lagerelement 6 montiert ist, welches um eine vertikale Achse verdrehbar in einem vorteilhaften, zusätzlichen Lagerungsrohr 7 gelagert ist. Die hier dargestellte Ausführung einer Gleitlagerung zwischen Lagerelement 6 und Lagerungsrohr 7 stellt eine besonders einfache und kostengünstige Bauform dar und kann auch anders ausgeführt sein. Im dargestellten Fall besteht das Lagerelement 6 aus zwei, miteinander zu verbindenden Bauteilen 6a und 6b, die eine Führung auf der Innenseite des Lagerungsrohres 7 umschließt und auf dessen Oberseite sich eine Skala 11 befindet.

Das Lagerungsrohr 7 weist auf seiner Außenseite ein Außengewinde auf, welches in ein passend ausgelegtes Innengewinde des Halterungselements 5 eingreift. An der Unterseite des Lagerungsrohres 7 befindet sich ein Einstellring 7c, welcher eine griffige Oberfläche aufweist, die z.B. gerändelt oder geriffelt ausgeführt sein kann oder auch Vertiefungen oder Erhebungen aufweisen kann und ein manuelles Verdrehen des Lagerungsrohres 7 im Halterungselement erleichtert.

Mittels des zwischen Lagerungsrohr 7 und Halterungselement 5 befindlichen Gewindes ist es möglich, ein Lagerelement 6 mitsamt Lagerungsrohr 7 vom Halterungsrahmen 5 zu lösen. Eine solche lösbare Verbindung stellt einen erheblichen Vorteil dar, insbesondere dadurch, dass sich unterschiedliche Laufrollen in einem Schwenkkopfsystem verwenden lassen, welche im Weiteren noch ausführlich vorgestellt werden. Auch wenn auf eine Nivelliermöglichkeit eines Schwenkkopfsystems verzichtet werden soll, ist es daher vorteilhaft, wenn zumindest eine Laufrolle 2 mitsamt ihrer Lagerung lösbar mit dem Halterungsrahmen 5 verbunden ist. Eine weitere denkbare Verbindung hierbei ist beispielsweise eine Bayonettverriegelung.

Fig. 13 zeigt eine prinzipiell identisch aufgebaute Lageranordnung, wobei diese jedoch ein deutlich verlängertes Lagerungsrohr 7 aufweist und auch das Lagerelement 6 entsprechend länger ausgeführt ist, so dass auch hier eine Skala 11 den Verdrehungswinkel zwischen Lagerring 6 und Halterungselement 5 anzeigt. Die längere Bauform ist gekennzeichnet durch einen veränderten Abstand 8a zwischen dem mit einem Gewinde versehenen Bereich und der vertikalen Position der Laufrollenachse 3.

In der schaubildlichen Darstellung Fig. 14 sind ein Lagerungsrohr 7 und mögliche Arretiervorrichtungen dargestellt, mit denen eine Verdrehung des Lagerungsrohres 7 im Halterungselement 5 blockiert werden kann. Neben dem bereits erläuterten Außengewinde 7a und einem an dessen Außenseite griffig ausgeführten Einstellring 7c, kann ein solches Lagerungsrohr 7 eine ringförmige, beispielsweise senkrechte Rastverzahnung 7b aufweisen, in welche die entsprechend ausgelegte Verzahnung gleichen Moduls eines Sperrbolzens 7d oder einer Sperrwippe 7e eingreift, welche mittels Federdruck 7g gegen das Lagerungsrohr 7 gedrückt werden. Durch Zurückfahren des Sperrbolzens 7d

oder ein gegen den Federdruck gerichtetes Verdrehen der Sperrwippe 7e wird die Verdrehbarkeit des Lagerungsrohres 7 entriegelt.

In Fig. 15 wird schematisch die Seitenansicht zweier Kamerawippen 42, 43 gezeigt, wie diese bei einem Schwenkkopfsystem in Fig. 2 verwendet werden und bereits vorgestellt wurden. Auf der Oberseite einer solchen Wippe 42, 43 lässt sich eine Kamera montieren, deren optische Achse parallel zu den Seitenwänden ausgerichtet ist. Die Seitenwand einer solchen Wippe 42, 43 weist auf ihrer Unterseite eine bogenförmig gekrümmte Führungskufe 31 auf, deren konvexe Außenseite 32 auf zwei unteren Führungsrollen 34 aufliegt, welche im Halterungselement 5 gelagert sind. Eine obere Führungsrolle 35 liegt an der konkaven Innenseite 33 der Führungskufe 31 an und verhindert ein unabsichtliches Herausfallen der Wippe 42, 43 aus dem System.

Eine bogenförmige, parallel zur Führungskufe 31 verlaufende Nut 41 ist in die Seitenwand geschnitten und derart an den Seiten begrenzt, dass ein (nicht gezeigter) federnd im Halterungselement 5 gelagerter Verriegelungsbolzen in die Nut 41 eingreift und den Schwenkbereich der Wippe seitlich so begrenzt, dass diese nicht aus dem durch die Führungsrollen 34 und 35 geführten Bereich gleiten kann. Zum Wechseln lässt sich ein solcher Verriegelungsbolzen zurückfahren, so dass er nicht mehr in die Nut 41 eingreift.

Es lassen sich in dieser Anordnung Wippen 42, 43, welche niedriger bauend ausgeführt werden und einen kleineren Neigebereich aufweisen 42 und höher bauende Wippen 43, mit einem größeren Neigebereich einsetzen. Eine solche Wechsellmöglichkeit bietet einem Kameramann die Möglichkeit, auch Einfluss auf die Höhe einer Kamera und ihrer Optik zu nehmen und diese bei Bedarf gegeneinander auszuwechseln. Dabei ist die Breite einer Führungskufe 31 zwischen Innen- 33 und Außenradius 32 immer so ausgelegt, dass obere 35 und untere Führungsrollen 34 die Kufe 31 berühren und somit ein Austauschen der Wippen 42, 43 ohne eine Nachjustage der Führungsrollen 34, 35 möglich ist.

Die Fig. 16 bis Fig. 19 zeigen verschiedene Ausgestaltungen von Führungsprofilen 45, 46, 47 und 48, in welchem ein erfindungsgemäßes Schwenkkopfsystem geführt werden

kann. Solche Führungsprofile 45, 46, 47 und 48 bieten den Vorteil, immer auf einer genau definierten Bahn fahren zu können, da nicht auszuschließen ist, dass durch häufiges Hin- und Herfahren eines ungeführten Schwenkkopfsystems die exakte Fahrbahn sich geringfügig verändern kann. Sollte daher ein Kameramann auf einer wiederholgenauen Fahrbahn bestehen, so wird eine Anordnung mit einer 45, 46, 47 oder zwei parallelen Führungsprofilen 48 vorteilhaft sein.

In Fig. 16 werden zwei, zueinander ausgerichtete Laufrollen 2a in einem flachen, mit einer u-förmigen Führungsnut 49 versehenen Schienenprofil 45 geführt, wobei eine dritte Laufrolle 2b parallel zu den beiden anderen ausgerichtet ist und ungeführt auf der Auflagefläche läuft. Wie in den Ausführungen zu Fig. 6 beschrieben, lassen sich die Verdrehpositionen des Lagerelements 6 für eine Schienenennutzung durch besondere Markierungen 11b auf einer Skala 11 und/oder durch spürbares Einrasten beim Verdrehen leicht auffinden.

Das Schienenprofil 45, 46 ist so ausgelegt, das es insbesondere im Scheitelpunkt der u-förmigen Führungsnut 49 gegenüber der Aufstandsfläche sehr flach baut und so nur zu einer minimalen Verkippung des Halterungselements 5 führt, welches über die in Fig. 12 näher erläuterten Lagerungsrohre 7 wieder ins Wasser gebracht werden kann, indem das Lagerungsrohr 7 der frei auf dem Untergrund laufenden Laufrolle 2 so im Gewinde verdreht wird, dass sich der Abstand zwischen Halterungselement 5 und Auflagefläche geringfügig vergrößert.

Insbesondere bei unzugänglichen oder engen Filmmotiven oder in der Makrofotografie kann es vorteilhaft sein, Platz sparend nur ein Schienenprofil 45, 46, 47 verwenden zu können, da ein Kameramann immer bemüht sein wird, einen Aufbau eher klein und übersichtlich zu halten. Dennoch lassen sich natürlich auch zwei parallel zueinander verlaufende Schienenprofile 45 vorstellen, die durch (nicht gezeigte) Abstandshalter in einem geeigneten Abstand zueinander gehalten werden.

Ein Schienenprofil 45, 46 läuft an den Seitenkanten in einem flachen Winkel zur Auflagefläche aus und lässt sich mit Hilfe eines gewöhnlichen und an jedem Filmset vorhandenen Klebebandes auf dem Untergrund fixieren. Ein solches Profil 45, 46 lässt sich

kostengünstig in einem Stück und aus einem Material fertigen, z.B. ist eine Ausführung aus einem gefalzten Blech denkbar.

Fig. 17 zeigt eine Schienenkurve 46 mit den flach bauenden Merkmalen eines geraden Profils 45 aus Fig. 16, bei dem die im Profil geführten beiden Laufräder 2c so eingestellt sind, dass sie entlang der u-förmigen Führungsnut 49 ausgerichtet sind. Die frei auf dem Untergrund aufliegende Laufrolle 2d weist eine Ausrichtung parallel zum Schienenprofil 46 auf.

In Fig. 18 wird eine Anordnung eines Schwenkkopfsystems gezeigt, bei dem zwei zueinander ausgerichtete Laufrollen 2a in einem höher bauenden Schienenprofil 47 geführt werden, welches im führenden Bereich ebenfalls eine U-förmige Führungsnut 49 aufweist. Die auf dem Untergrund aufliegende, nicht geführte Laufrolle 2b, ist parallel zum Schienenprofil 47 ausgerichtet und in einem verlängert bauenden Lagerungsrohr 8 derart gelagert, dass die verlängerte Bauweise den Höhenunterschied des Schienenprofils 47 ausgleicht. Durch Verdrehung des Lagerungsrohres 8, welches mit einem Außengewinde in ein Innengewinde im Halterungsrahmen 5 eingreift, lässt sich eine Feinjustage erreichen, um das Halterungselement 5 ins Wasser zu bringen. Selbstverständlich ist ein derartigen höher bauendes Schienenprofil 47 auch als Kurvenausführung vorstellbar. Ebenso sollten sich Schienenprofile 47 vorteilhaft aneinander anfügen lassen, sodass Schienenführungen beliebiger Länge verwendbar sind.

Fig. 19 zeigt zwei zu einer Doppelschiene 48 fest miteinander verbundene, parallel zueinander verlaufende, höher bauende Schienenprofile 47. Diese weisen jeweils einen größeren Querschnitt auf, wobei das Schienenprofil 47 beispielsweise als stranggezogenes kastenartiges Profil ausgeführt sein kann und so eine geringe Durchbiegung, auch bei frei tragender Montage aufweist. Insofern erweitert es die Möglichkeiten eines solchen Systems nicht unerheblich, dass sich mit Hilfe geeigneter Stative oder Tragevorrichtungen, wie z.B. Beleuchtungsstative oder Bühnenpodeste, eine solche Konfiguration in jeder gewünschten Höhe aufstellen lässt. Hierbei ist es ebenfalls wünschenswert, mehrere Doppelschienen 48 miteinander verbinden zu können und so eine beliebige Fahrtlänge zu erreichen. Auch eine Kurvenausführung ist als derartige Doppelschiene vorstellbar.

Fig. 20 zeigt eine schematische Draufsicht auf eine Laufrollenachsenanordnung, welche sich von der in Fig. 6 gezeigten und bereits erläuterten Anordnung derart unterscheidet, dass hierbei eine kleinere Laufrolle 50 verwendet wird und die Laufrollenachse 3 nicht mehr im Zentrum des Lagerelements 6 montiert ist. Ist die Lagerung zwischen Lagerelement 6 und Halterungselement 5 zudem freilaufend ausgelegt, so wird sich eine derartige Laufrolle 50 beim Verfahren des Systems in Laufrichtung ausrichten, was für Lenkbewegungen vorteilhaft sein kann.

Fig. 21 zeigt eine alternative Ausführung der in Fig. 20 vorgestellten Anordnung. Hierbei ist eine Laufrolle 2 um eine Laufrollenachse 3 verdrehbar gelagert, die in einer Achsengabel 51 montiert ist, wobei diese Achsengabel 51 fest mit dem Lagerelement 6 verbunden ist, welches freilaufend horizontal verdrehbar im Halterungselement 5 gelagert ist. Auch eine solche Laufrolle 2 wird sich beim Verfahren des Systems in Laufrichtung ausrichten, sofern sie nicht mit dem Halterungselement 5 kollidiert. Vorteilhaft hierbei ist, dass nicht auf kleinere Laufrollen 2 zurückgegriffen werden muss, bei welchen z.B. kleine Unebenheiten auf einem Untergrund beim Überfahren spürbarer sein würden.

Fig. 22 zeigt eine schematische Darstellung eines Schwenkkopfsystems welches zwei parallel zueinander stehende, in ihrer horizontalen Verdrehung arretierte Laufrollen 2e aufweist und eine Laufrolle 2f, welche in einer Halterungsgabel 51, wie oben näher erläutert, gelagert ist, wobei diese Halterungsgabel 51 fest mit einem Lagerring 6 verbunden ist, der frei um eine vertikale Achse gegenüber dem Halterungselement 5 verdrehbar ist. Diese, außerhalb des Halterungselements 5 liegende Laufrolle 2f wird sich, so sie nicht mit dem Halterungselement 5 kollidiert, bei einer Verfahrbewegung in Fahrtrichtung ausrichten. Durch einen entsprechenden seitlichen Druck auf das Halterungselement 5 lässt sich das System nicht nur in einer vorbestimmten Richtung verfahren, sondern auch lenken.

Fig. 23 zeigt eine ähnliche Anordnung in der ebenfalls Lenkbewegungen möglich sind. Hierbei wird ein Schwenkkopfsystem gezeigt, welches eine, in ihrer horizontalen Verdrehung arretierte Laufrolle 2e aufweist und zwei Laufrollen 2f, welche in Halterungsgabeln 51 gelagert sind, wobei diese Halterungsgabeln 51 fest mit einem Lagerring 6

verbunden ist, der frei um eine vertikale Achse gegenüber dem Halterungselement 5 verdrehbar ist.

In Fig. 24 wird ein Schwenkkopfsystem mit einer anmontierten Führungsstange 52 gezeigt, welche über eine Führungslagerung 53 mit dem Halterungselement 5 verbunden ist. Eine solche Führungslagerung 53 ist so ausgelegt, dass die Führungsstange 52 gegenüber dem Halterungselement 5 um eine horizontale Achse im Führungslager 53 frei schwenkbar ist. Dabei lässt sich die Drehstellung der Führungsstange 52 um eine vertikale Achse im Führungslager 53 einstellen und arretieren. Über eine nicht gezeigte geeignete Vorrichtung ist es auch möglich, das Führungslager 53 so zu entriegeln, dass die Führungsstange 52 sowohl in horizontaler, wie in vertikaler Richtung frei schwenkbar ist.

Eine solche Führungsstange 52 ermöglicht einem Kameramann ein Schwenkkopfsystem in aufrechter Haltung zu führen, wenn dieses beispielsweise über den Boden fahren soll. Auch in unzugänglichen Motiven, wie z.B. einem Schacht oder einem Gang kann eine solche Führungsstange 52 hilfreich sein. Soll dabei eine Kamera einen vorher eingestellten, genau definierten Fahrweg beschreiben oder wird ein Schwenkkopfsystem zusätzlich durch Schienen geführt, so ist es wünschenswert die Führungsstange 52 so einzustellen, dass diese in horizontaler, wie vertikaler Richtung frei schwenkbar ist, damit ein präziser, vorgegebener Fahrweg durch die in ihrer horizontalen Verdrehung voreingestellten Laufrollen 2 gewährleistet ist.

Soll ein System über die in Fig. 22 und Fig. 23 näher erläuterten Laufrollenanordnungen auch gelenkt werden, so ist es von Vorteil, wenn die Schwenkbarkeit der Führungsstange 52 um eine vertikale Achse in der Führungslagerung 53 arretiert wird, da so die Lenkbewegungen der Führungsstange 52 auf das Halterungselement 5 übertragen werden. Eine freie Schwenkbarkeit um eine horizontale Achse in der Führungslagerung 53 ist deswegen von Vorteil, weil hierdurch eine unbeabsichtigte Abheben eines Laufrades 2 durch eine Hebelwirkung der Führungsstange 52 verhindert wird.

Für das Ausführen von Lenkbewegungen mit Hilfe einer Führungsstange 52 ist es auch vorteilhaft, wenn sich die Drehstellung der Führungsstange 52 um eine vertikale Achse

im Führungslager 53 einstellen und arretieren lässt. Hierdurch kann ein Kameramann eine für ihn oder das Motiv optimale Position wählen.

In Fig. 25 wird eine vorteilhafte Weiterbildung eines Schwenkkopfsystems mit einer L-förmigen Kamerahalterung 21 gezeigt, welche um eine horizontale Achse gegenüber einer Befestigungssäule 25 verdrehbar ist. Die Befestigungssäule 25 ist abnehmbar mit dem horizontalen Schwenkring 26 oder direkt mit dem Halterungselement 5 verbunden. Mit Hilfe eines Säulenblocks 54 lässt sich eine solche Befestigungssäule 25 beispielsweise verlängern, wodurch höhere Kamerapositionen erreicht werden.

Ebenso lassen sich die Einsatzmöglichkeiten eines solchen Schwenkkopfsystems dadurch erweitern, dass eine abgenommene Befestigungssäule 25 zusammen mit der L-förmigen Kamerahalterung 21 auf ein horizontales Schwenkmodul 55 montierbar ist, welches auf seiner Unterseite eine übliche Schnittstelle 56 aufweist, mit der Schwenkköpfe auf Halterungsvorrichtungen wie z.B. Stativen befestigt werden. Hierdurch wird es möglich, mit lediglich einem zusätzlichen horizontalen Schwenkmodul 55, einen handelsüblichen Schwenkkopf konfigurieren zu können und die Neigeeinheit, bestehend aus Befestigungssäule 25 und L-förmiger Halterung 21 dabei für beide Anwendungen zu nutzen. Somit ergeben deutlich niedrigere Anschaffungskosten, als für die Anschaffung eines Schwenkkopfsystems und eines herkömmlichen Schwenkkopfes aufzubringen wäre.

Bezugszeichenliste:

- 1** Schwenkvorrichtung mit L-förmiger Halterung
- 1a** Schwenkvorrichtung mit Kamerawippe
- 1b** Schwenkvorrichtung als Kameraschwenkkopf
- 2** Laufrolle
- 3** Laufrollenachse
- 3a** gedachte Verlängerung der Laufrollenachsen
- 3b** Punkt im Raum
- 4** Laufrollenlager
- 5** Halterungselement
- 5a** Hauptachse des Schwenkkopfsystems
- 5b** Montageschenkel des Halterungselements
- 5c** Stützschenkel des Halterungselements
- 6** Lagerelement
- 7** Lagerungsrohr
- 8** verlängertes Lagerungsrohr
- 9** Bremse (zur Arretierung der Verdrehung des Laufrollenachsenlagers)
- 10** Lagerringelement
- 11** Skala
- 12** Referenzmarke (am Halterungselement)
- 13** Achsmarkierung
- 14** Stellrad
- 15** Digitalanzeige
- 16** aufsteckbare Peilvorrichtung
- 17** Stellmotor
- 18** Getriebe
- 19** CPU mit Motoransteuerung
- 20** Verbindungskabel
- 21** L-förmige Halterung
- 22** horizontaler Schenkel
- 23** senkrechter Schenkel
- 24** Halterungslager

- 24a Schwenkarm
- 25 Befestigungssäule
- 26 Lagerring
- 27 Ringöffnung
- 28 Schwenkskala
- 28a Referenzmarke der Schwenkskala
- 29 Libelle
- 30 auswechselbare Wippe
- 31 Führungskufe
- 32 konvexe Außenseite der Führungskufe
- 33 konkave Innenseite der Führungskufe
- 34 untere Führungsrolle
- 35 obere Führungsrolle
- 36 Schwenkmodul für horizontale Schwenkbewegungen
- 37 Schwenkmodul für vertikale Schwenkbewegungen
- 38 Montageplatte für Kamera
- 39 konkave Aufnahmeschale
- 40 konvexe Schwenkkopfunterseite
- 41 Nut
- 42 flacher bauende Wippe (mit kleinerem Neigebereich)
- 43 höher bauende Wippe (mit grösserem Neigebereich)
- 44 Neigearretierung
- 45 Schienenprofil (flachbauend)
- 46 Schienenkurve (flachbauend)
- 47 Schienenprofil (höherbauend)
- 48 Doppelschiene (höherbauend)
- 49 Führungsnut
- 50 kleinere Laufrolle
- 51 Achsengabel
- 52 Führungsstange
- 53 Führungslager

- 54 Säulenblock**
- 55 horizontales Schwenkmodul**
- 56 Befestigungsschnittstelle (hier Kugelschale)**

Patentansprüche

1. Schwenkkopfsystem mit einer Schwenkvorrichtung (1, 1a, 1b, 1c) zur Durchführung vertikaler Neigebewegungen und/oder horizontaler Schwenkbewegungen einer Kamera, insbesondere einer Film- oder Videokamera, wobei die Schwenkvorrichtung (1, 1a, 1b, 1c) in oder auf einem im Wesentlichen flachen Halterungselement (5) angebracht ist, an dem mindestens drei um jeweils eine horizontale Laufrollenachse (3) drehende Laufrollen (2) im Winkelabstand um eine gedachte vertikale Achse (A) angebracht sind, wobei mindestens eine der Laufrollenachsen (3) in einer horizontalen Ebene verdreh- und feststellbar sind, wobei wenigstens eine Laufrichtungseinstellvorrichtung (11, 11a, 11b, 12, 13, 14, 15, 16, 16i, 17) zur Einstellung der Drehstellung von wenigstens einer Laufrollenachse vorgesehen ist.
2. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass alle Laufrollenachsen (3) in einer horizontalen Ebene verdreh- und feststellbar sind.
3. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Laufrollen (2) in ihrer Umlaufrichtung arretierbar sind.
4. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine Einstelleinrichtung zur Einstellung der Reibung zwischen mindestens einer Laufrolle (2) und ihrer Laufrollenachse (3) vorgesehen ist.
5. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass eine Dämpfungseinrichtung zur Dämpfung der Reibung zwischen mindestens einer Laufrolle (2) und ihrer Laufrollenachse (3) vorgesehen ist.

6. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass der Dämpfungsgrad einstellbar ist.
7. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass drei Laufrollen (2) vorgesehen sind, welche in einem Winkelabstand von jeweils 120° um die vertikale Achse (A) angeordnet sind.
8. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Höhe der Laufrollen (2) verstellbar ist.
9. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass wenigstens eine Laufrollenachse (3) in einem sich vertikal erstreckenden Lagerungsrohr (7) gelagert ist, das mit einem Außengewinde (7a) versehen ist, welches mit einem Innengewinde einer an dem Halterungselement (5) vorgesehenen Gewindeöffnung in Eingriff steht.
10. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass die Verdrehstellung des Lagerungsrohrs (7) in dem Halterungselement (5) arretierbar ist.
11. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass wenigstens ein Lagerelement (6) in dem eine Laufrollenachse (3) angebracht ist, lösbar mit dem Halterungselement (5) verbunden ist.
12. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Laufrollenachse (3) in einem an der Außenseite des Halterungselements (5) vorgesehenen Lagerringelement (10) so gelagert ist, dass sie in der horizontalen Ebene verdrehbar ist.

13. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Laufrichtungseinstellvorrichtung eine Skala (11) umfasst, welche die Drehstellung der Laufrichtung der mindestens einen Laufrollenachse (3) gegenüber dem Halterungselement (5) an einer Referenzmarke (12) anzeigt.

14. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass die Skala (11) wenigstens eine besondere Markierung (11b) zur Anzeige einer Stellung aufweist, in der die Laufrollen um $(30 + x \cdot 60)^\circ$ zu einer Hauptachse (5a) des Schwenkvorrichtung (1, 1a) verschwenkt sind, wobei x eine ganze Zahl zwischen 1 und 5 sein kann.

15. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Laufrichtungseinstellvorrichtung eine Digitalanzeige (15) umfasst, welche die Drehstellung der wenigstens einen Laufrollenachse (3) in der horizontalen Ebene gegenüber dem flachen Halterungselement (5) anzeigt.

16. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der Verdrehwinkel einer Laufrollenachse (3) in einer horizontalen Ebene gegenüber dem flachen Halterungselement (5) mit Hilfe eines Inkrementalgebers ermittelt wird.

17. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Laufrichtungseinstellvorrichtung Markierungen (13) oder Peilelemente (16, 16i) für eine Ausrichtung der Laufrollenachse (3) in Richtung eines gedachten Punktes umfasst.

18. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass

die Laufrichtungseinstellvorrichtung wenigstens einen Motor (17) umfasst, durch den die Drehstellung der Laufrichtung der mindestens einen Laufrollenachse (3) einstellbar ist.

19. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, dass der wenigstens eine Motor (17) durch eine CPU (19) angesteuert wird.

20. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Drehbewegung von wenigstens einer Laufrolle (2) um die Laufrollenachse (3) mittels eines Motors antreibbar ist.

21. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 20, dadurch gekennzeichnet, dass die Geschwindigkeit der Drehbewegung von mindestens einer Laufrolle (2) um die Laufrollenachse (3) von einer zentralen CPU (19) gesteuert wird.

22. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die horizontalen Schwenkbewegungen und/oder die vertikalen Neigebewegungen einer Kamera in der Schwenkvorrichtung (1, 1a, 1b) mittels Motoren erfolgen, welche von einer zentralen CPU (19) ansteuerbar sind.

23. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Schwenkvorrichtung (1c) vom Halterungselement (5) abnehmbar ist.

24. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Schwenkvorrichtung (1a) eine L-förmige Halterung (21) zur Montage einer Kamera umfasst, die um eine horizontale Achse verschwenkbar an einer Befestigungssäule (25) angebracht ist.

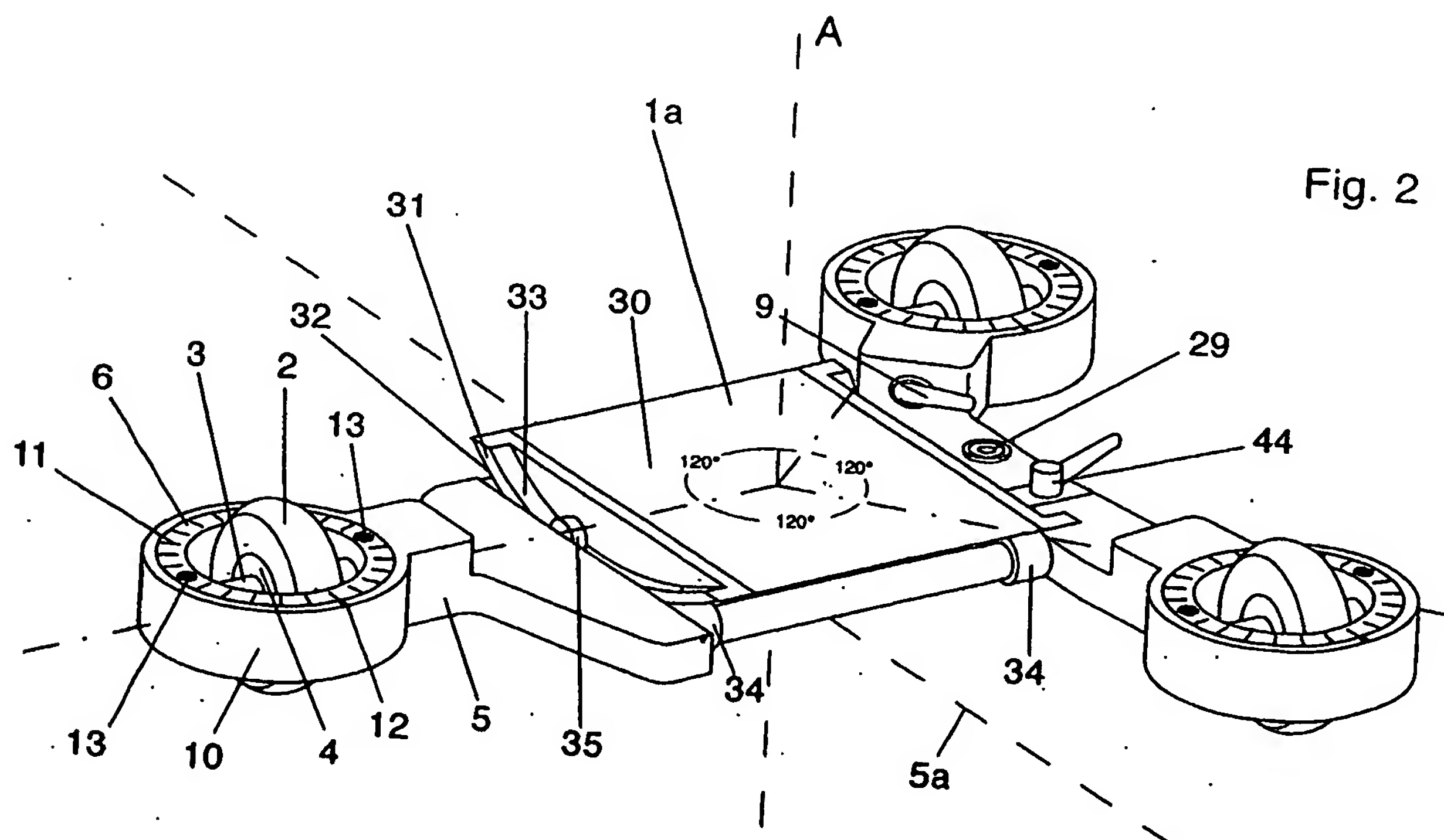
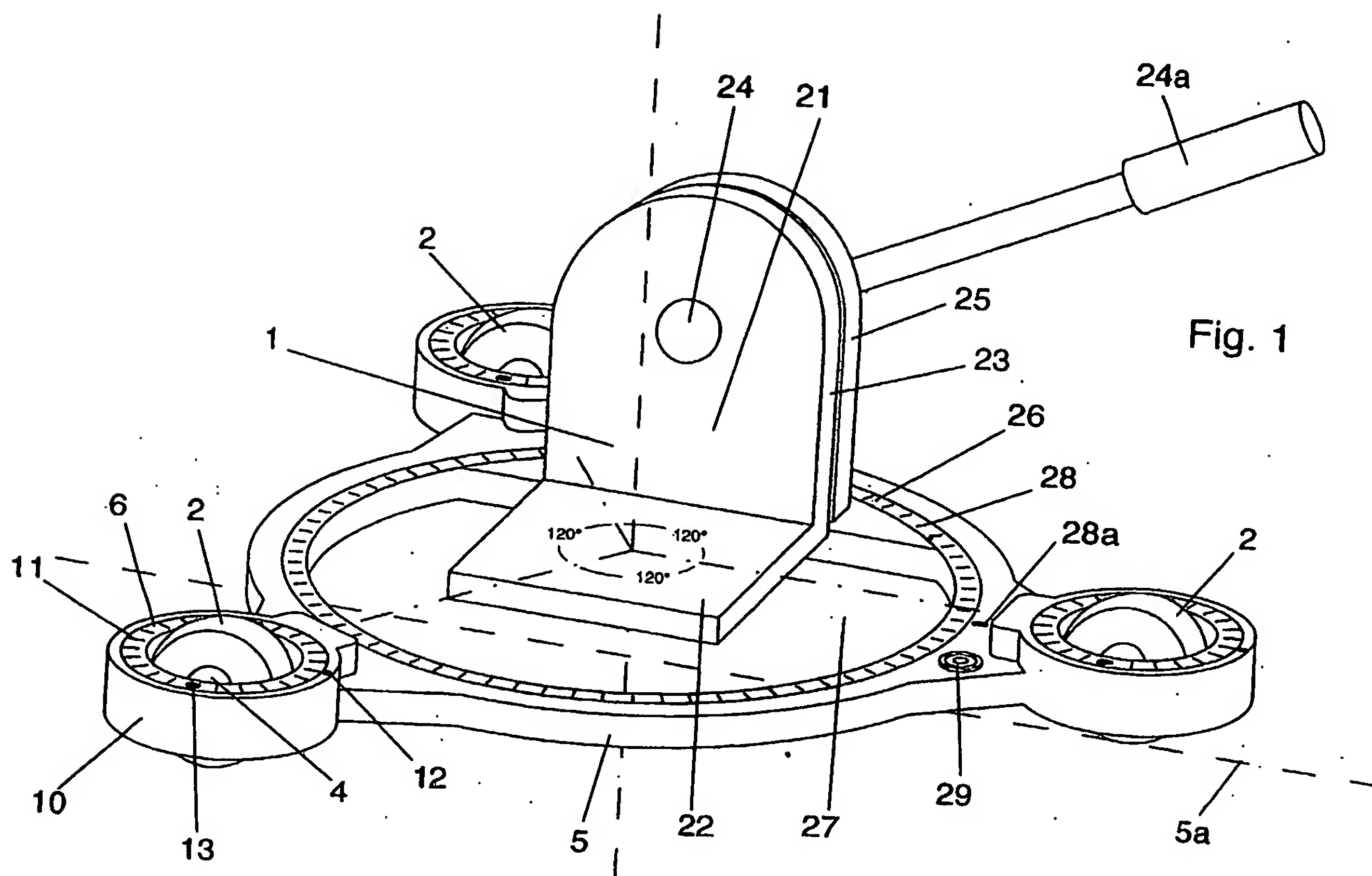
25. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 24, dadurch gekennzeichnet, dass die Befestigungssäule (25) auf einem in dem Halterungselement (5) um eine vertikale Achse drehbar gelagerten Lagerring (26) angebracht ist, der eine Ringöffnung (27) aufweist, die so ausgebildet ist, dass ein Durchschwenken oder ein teilweises Durchschwenken einer montierten Kamera und der L-förmigen Halterung (21) möglich ist.
26. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 24, dadurch gekennzeichnet, dass die Befestigungssäule (25) zusammen mit der L-förmigen Halterung (21) abnehmbar ist.
27. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, durch gekennzeichnet, dass eine auswechselbare Wippe (30) auf dem Halterungselement (5) angebracht ist, die auf ihrer Unterseite wenigstens eine bogenförmig gekrümmte Führungskufe (31) aufweist, die mit ihrer konvexen Außenseite (32) auf wenigstens zwei im Abstand zueinander angeordneten unteren Führungsrollen (34) aufliegt, und mit ihrer konkaven Innenseite wenigstens eine obere Führungsrolle (35) berührt.
28. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die wenigstens eine Laufrollenachse (3) so gelagert ist, dass ihre Verdrehung in der horizontalen Ebene um eine vertikale Achse erfolgt, die außerhalb des Zentrums der Laufrolle (2) liegt.
29. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass eine Führungsstange (52) mit einem Ende an dem Halterungselement (5) so angebracht ist, dass sie um eine horizontale Achse verschwenkbar ist.

- 35 -

30. Schwenkkopfsystem nach Anspruch 28, dadurch gekennzeichnet, dass die Führungsstange (52) an dem einen Ende um eine vertikale Achse drehbar an dem Halteelement (5) angebracht ist, wobei die Drehstellung einstell- und arretierbar ist.

31. Führungssystem mit einem Schwenkkopfsystem nach einem der Ansprüche 1 bis 30, gekennzeichnet durch ein Schienenprofil (45, 46, 47) mit einer nach oben offenen Führungsnut (49) mit U-förmigem Querschnitt, in der zwei Laufrollen (2) des Schwenkkopfsystems geführt sind.

32. Führungssystem nach Anspruch 31, gekennzeichnet durch ein weiteres Schienenprofil (48), dass parallel im Abstand zu dem einen Schienenprofil (47) angeordnet ist und in dessen Führungsnut (49) wenigstens eine weitere Laufrolle (2) geführt ist.



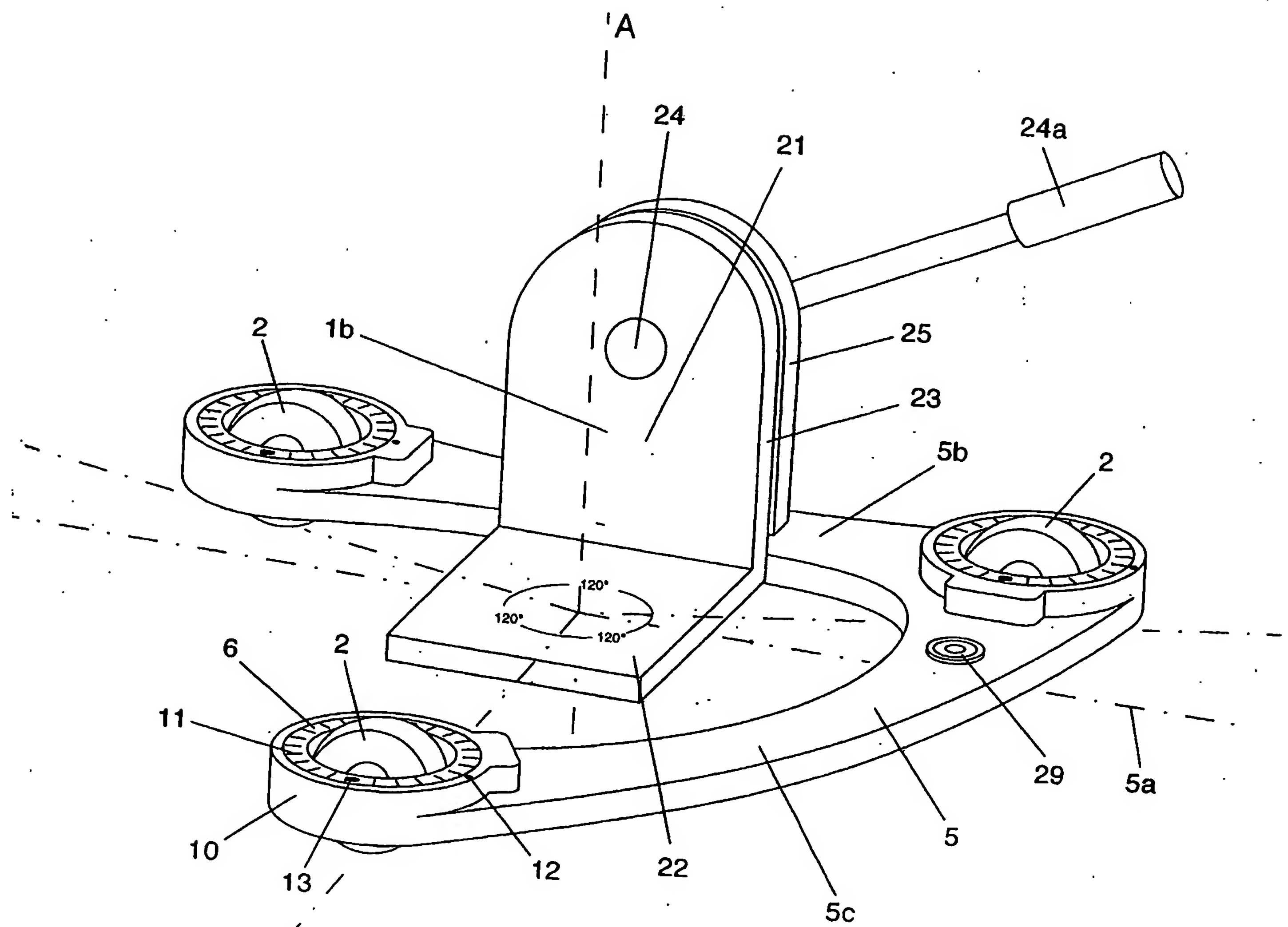


Fig. 3

Fig. 4

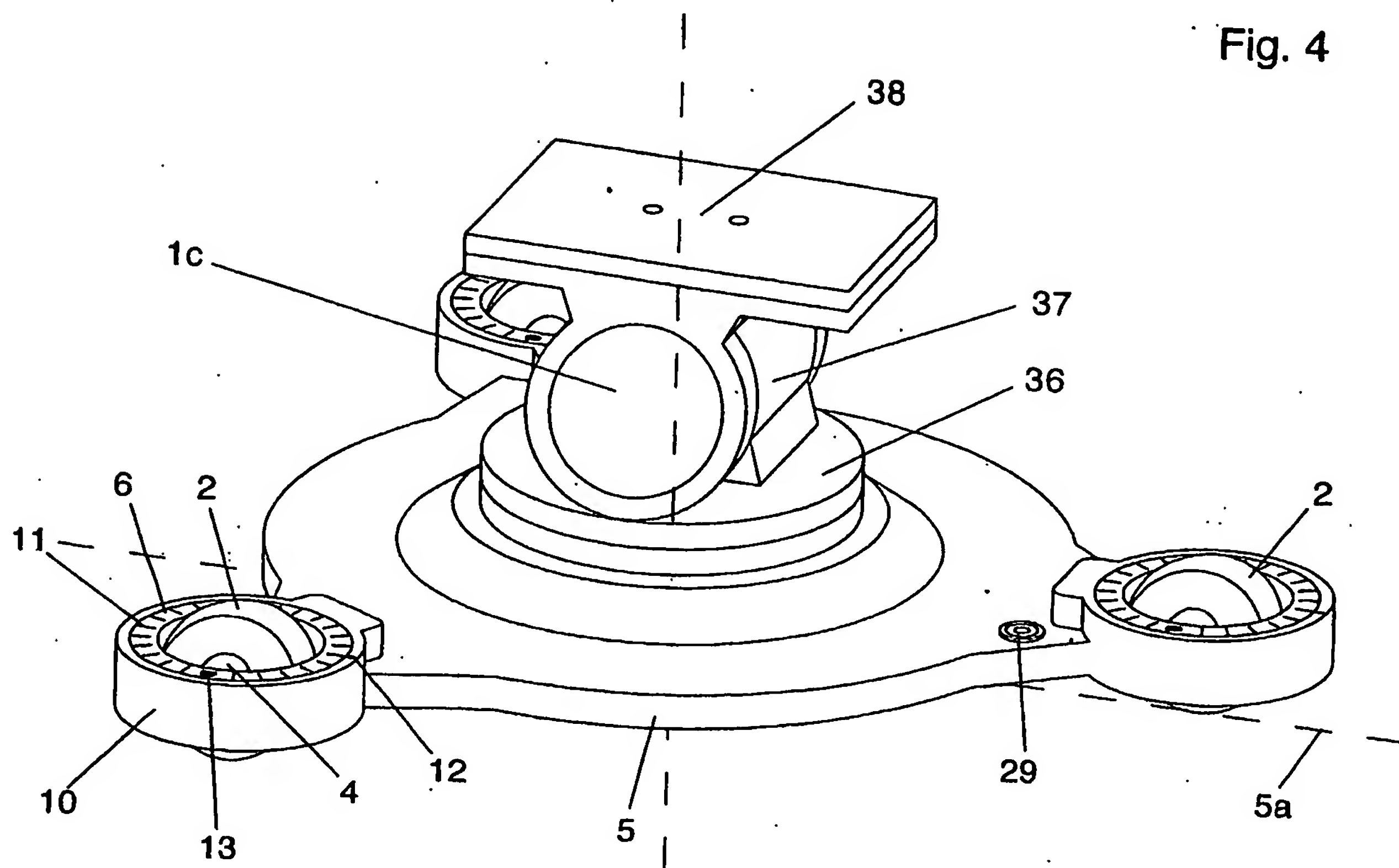
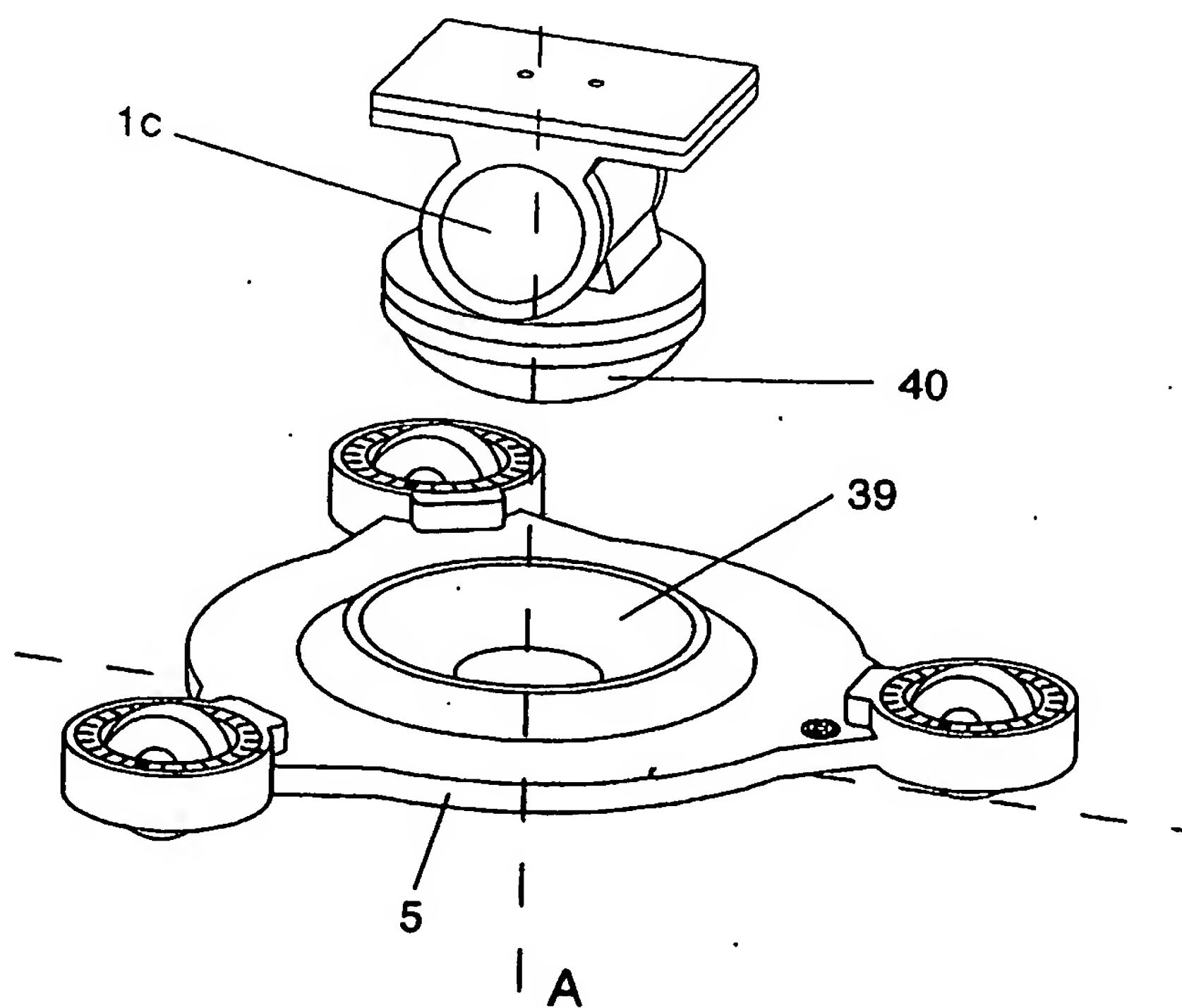


Fig. 5



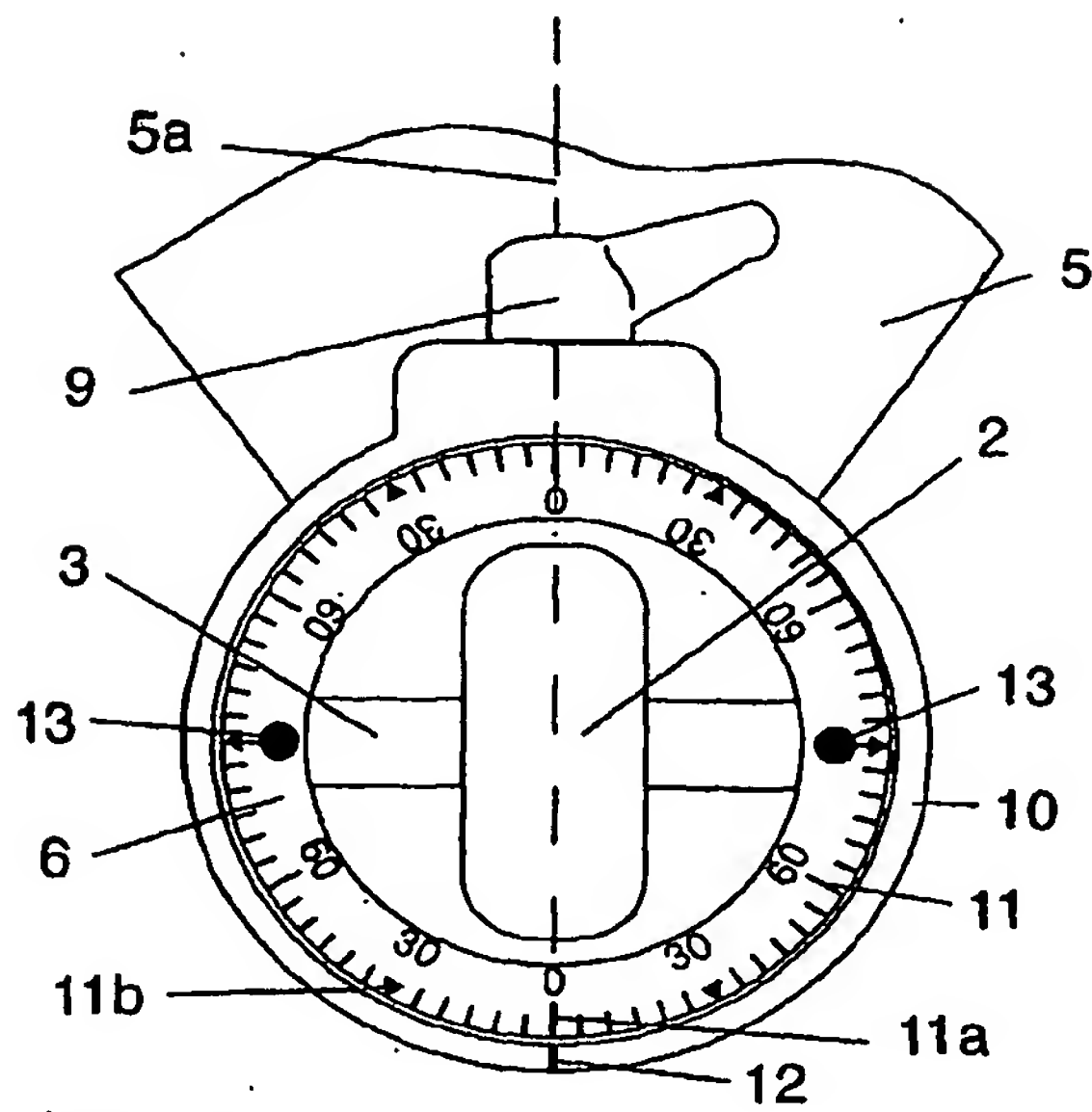


Fig. 6

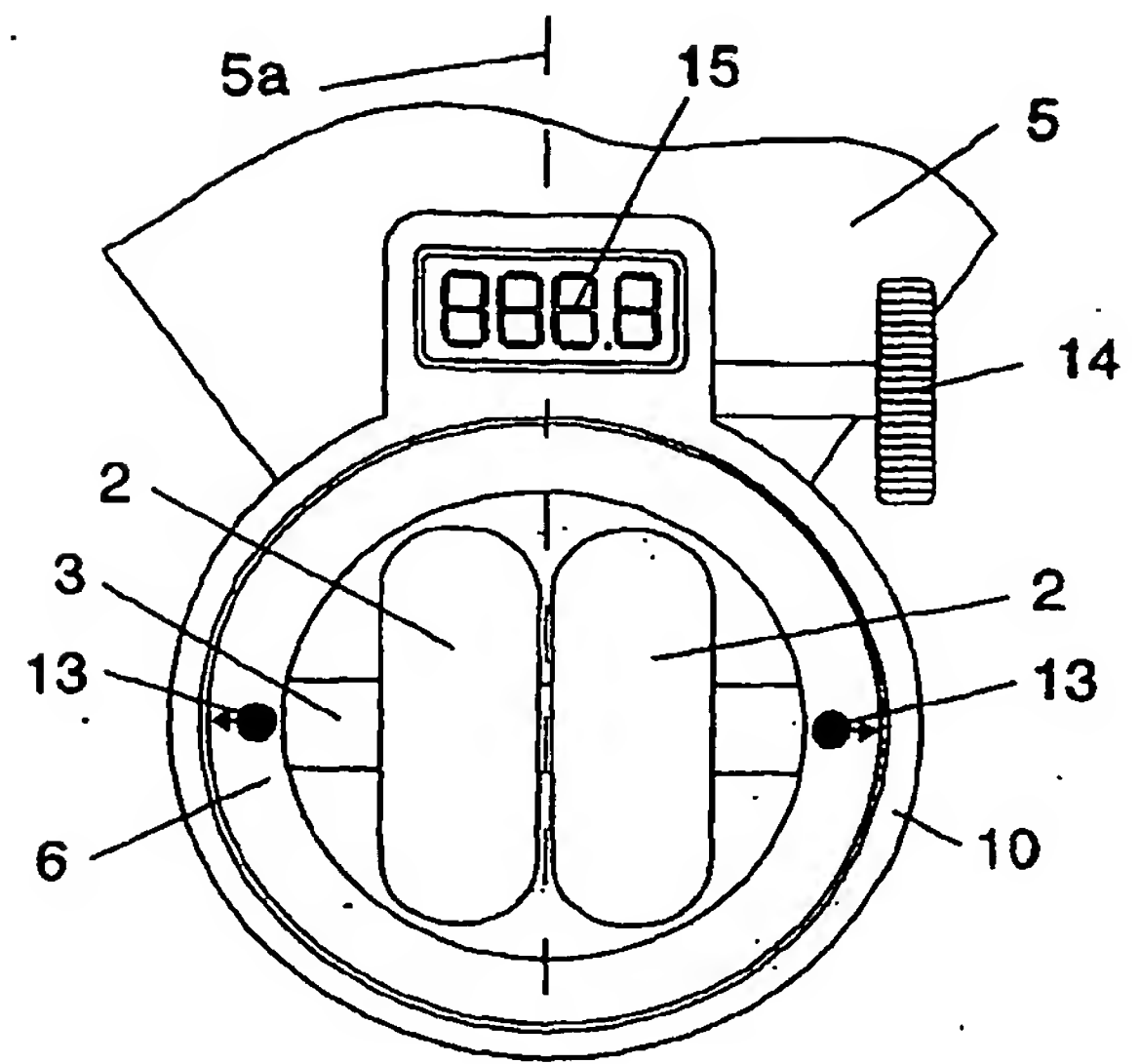


Fig. 7

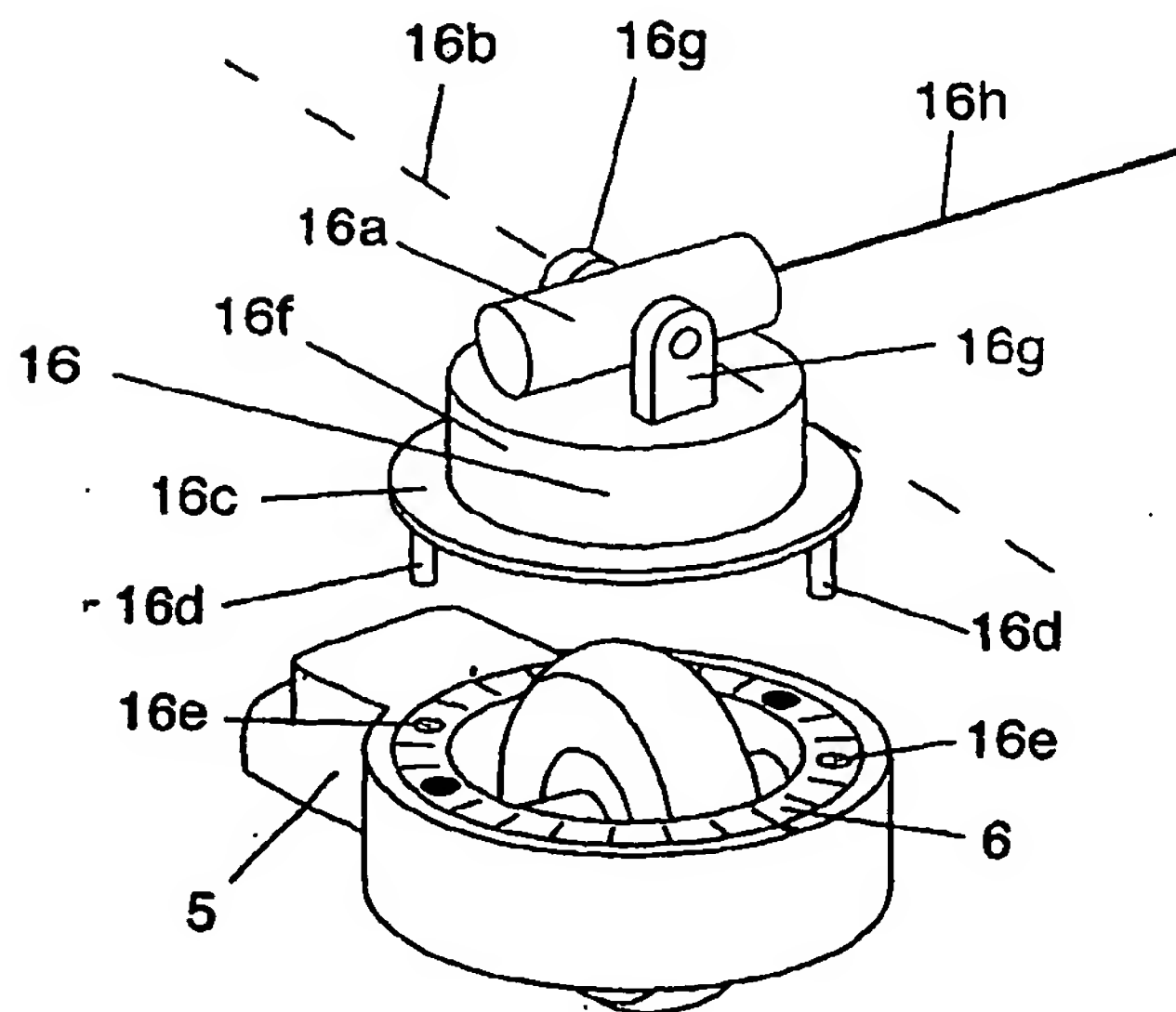


Fig. 8

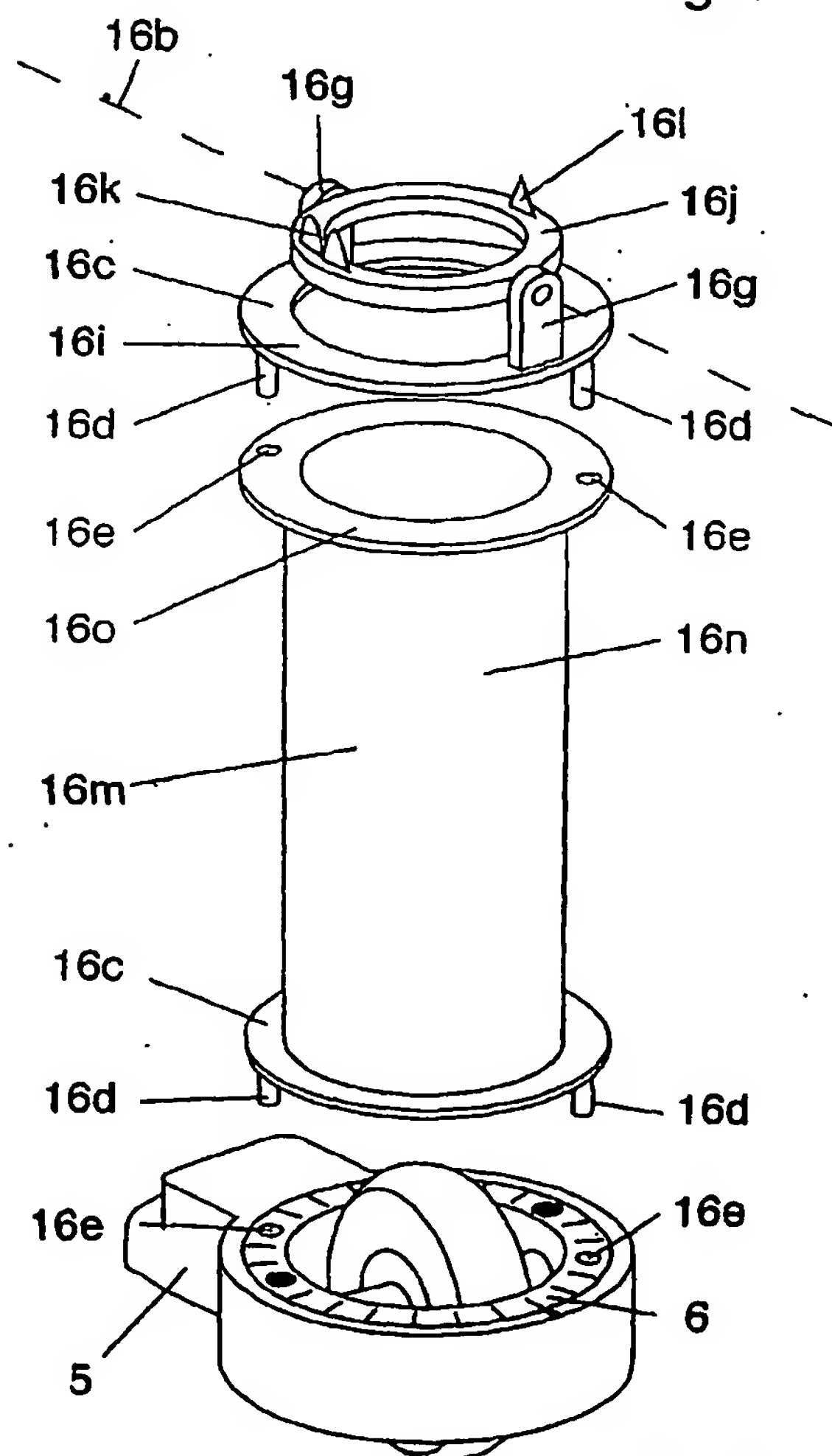


Fig. 9

5/10

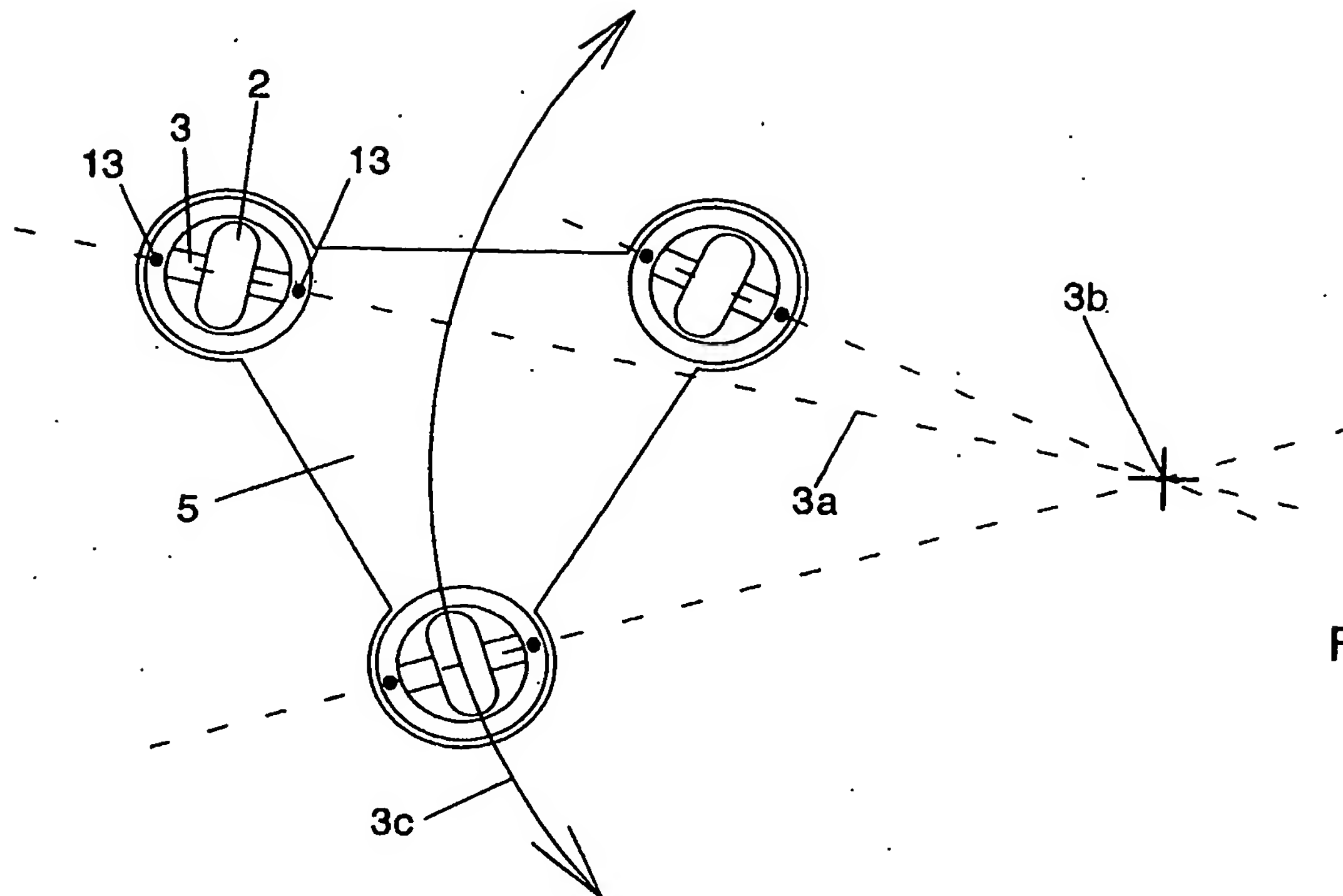


Fig. 10

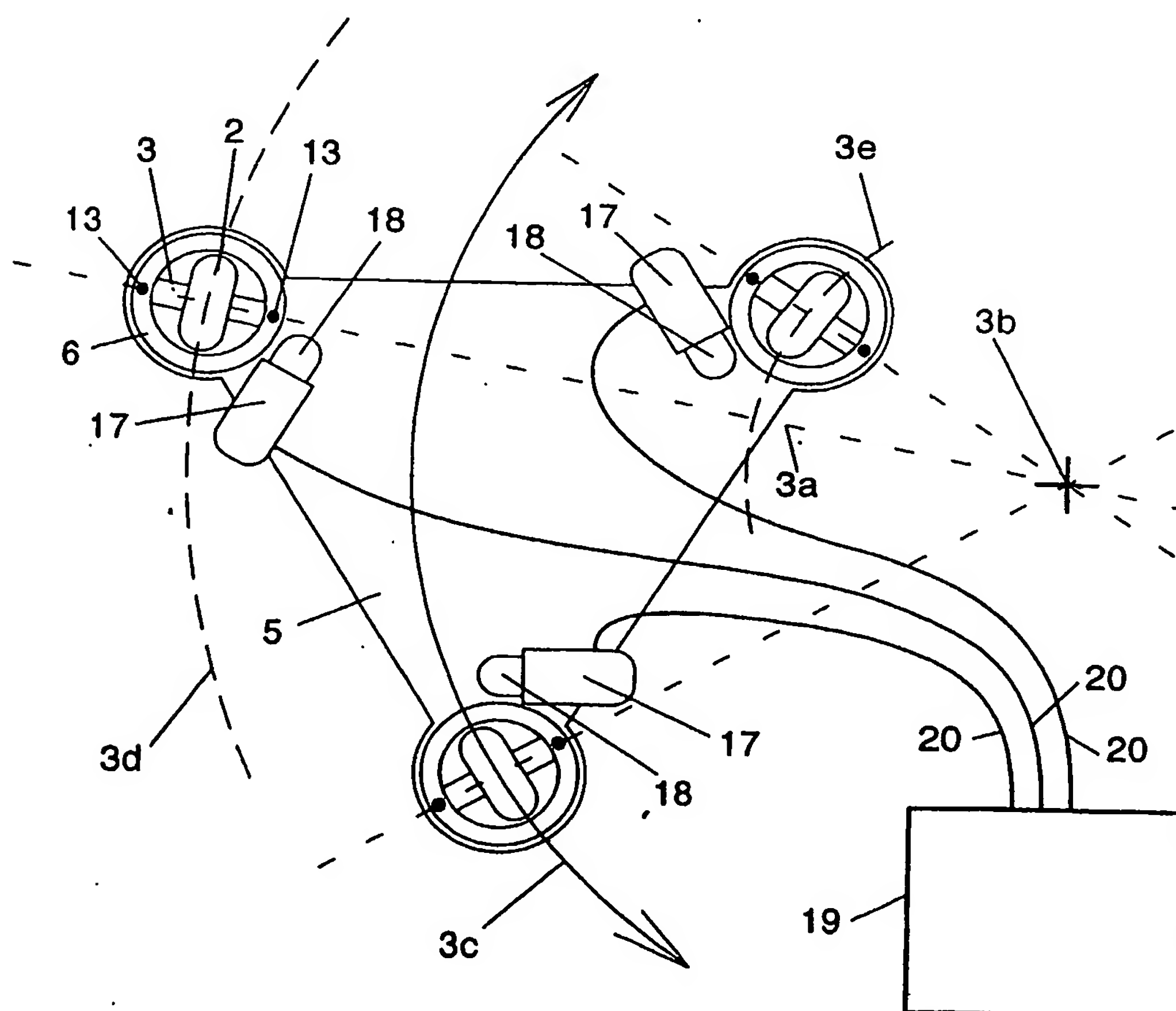


Fig. 11

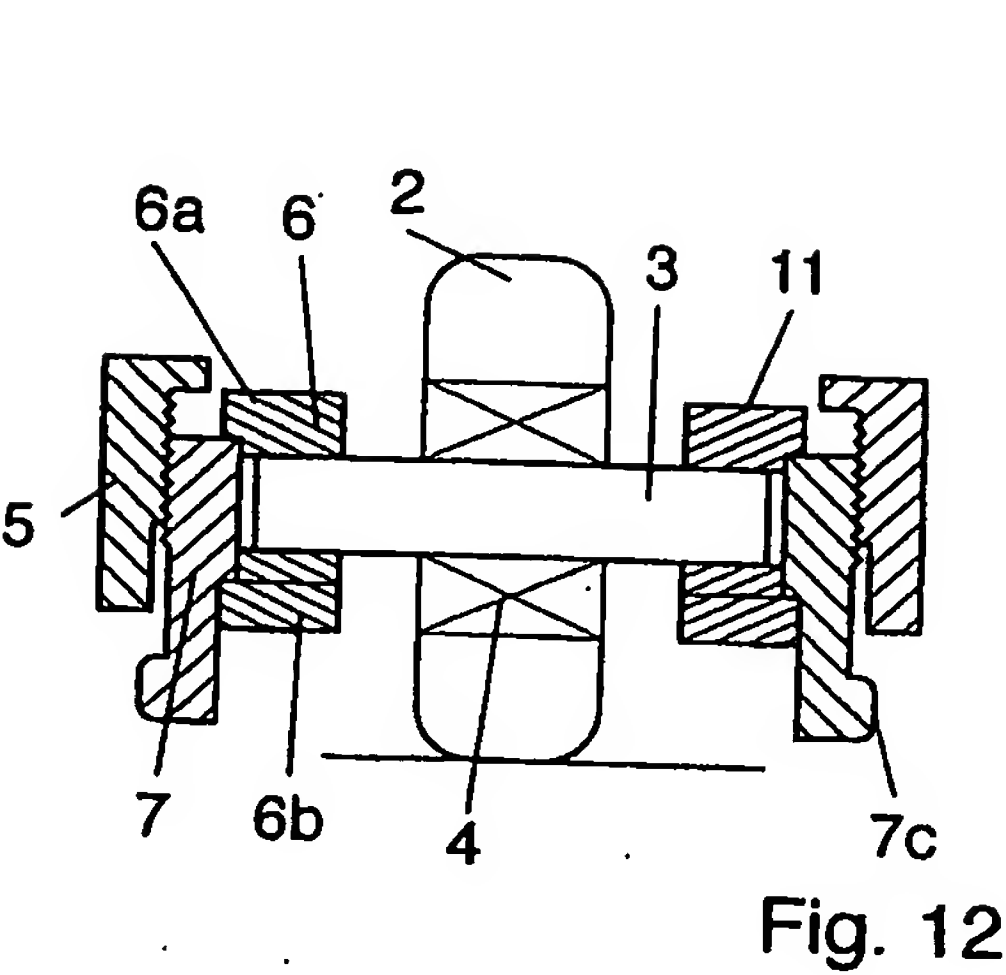


Fig. 12

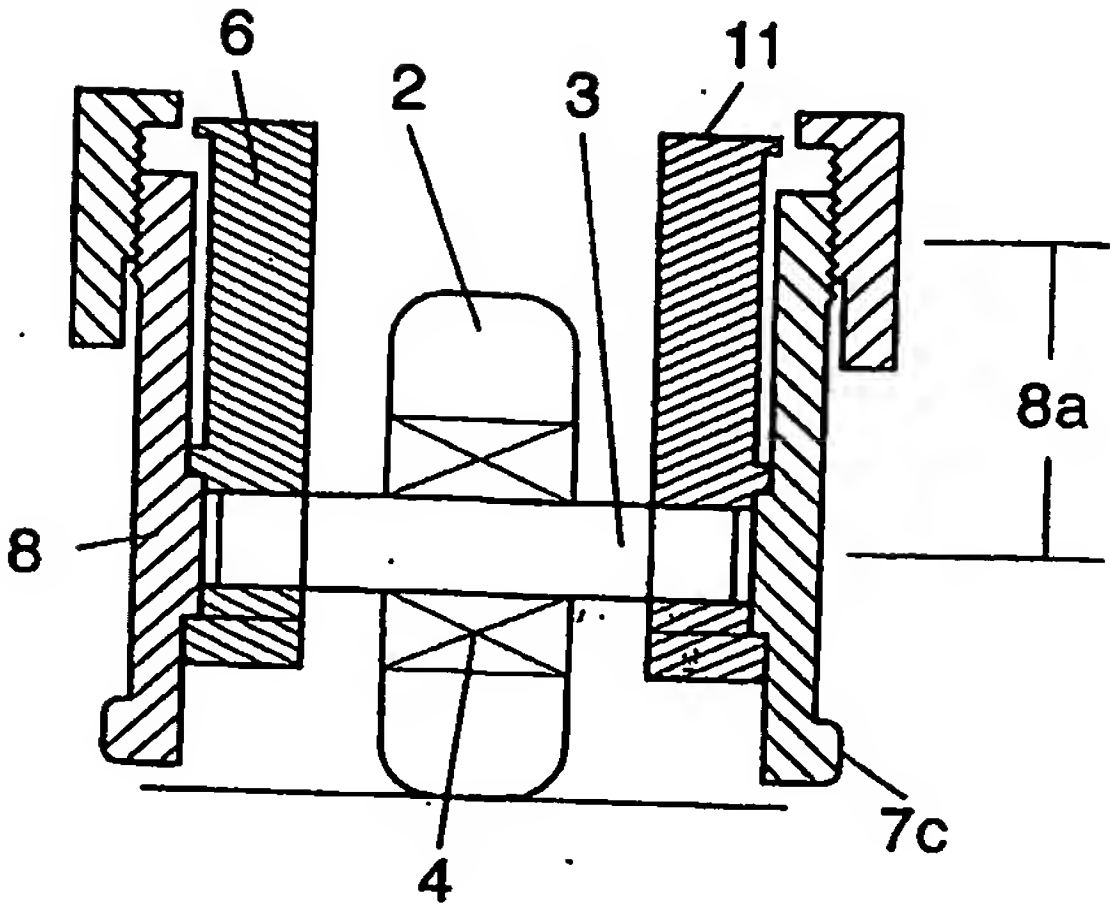


Fig. 13

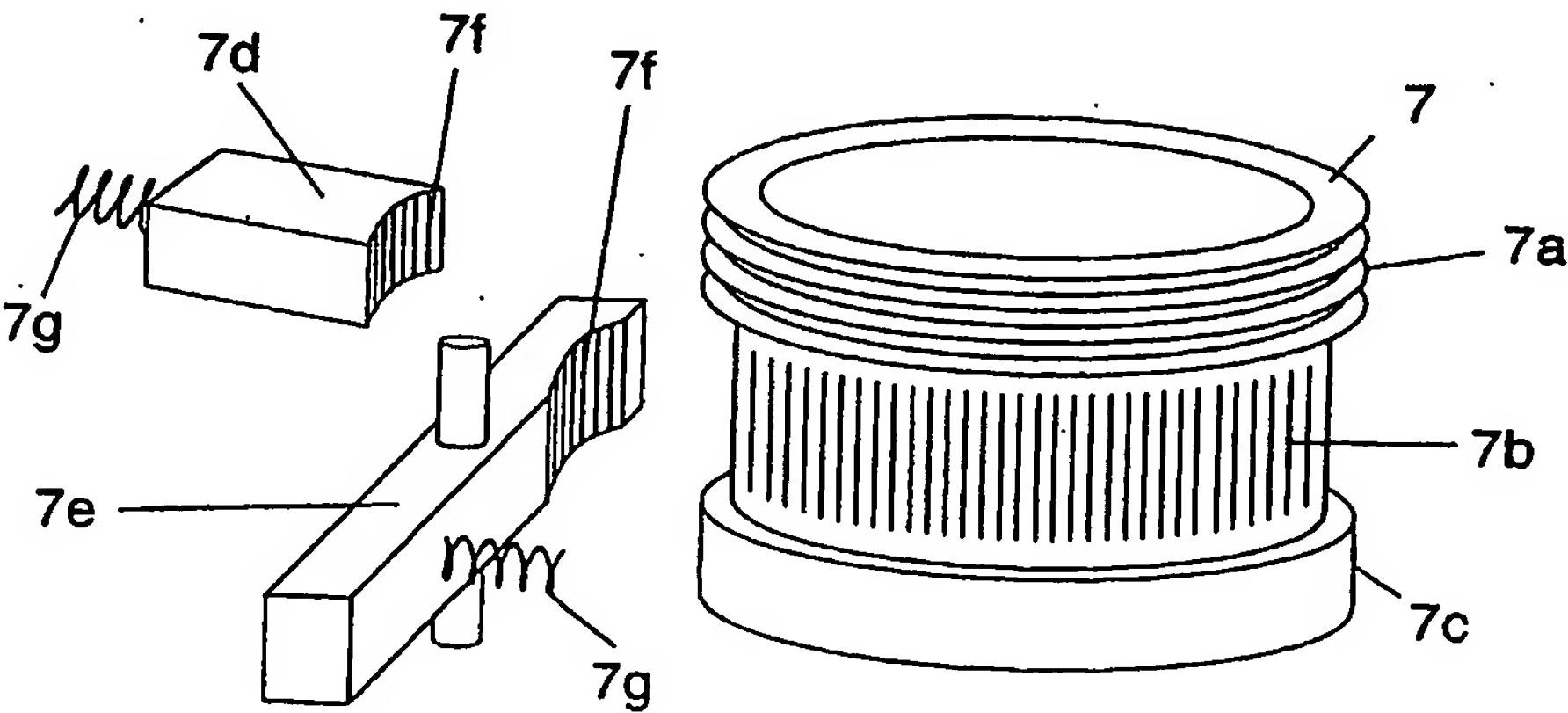


Fig. 14

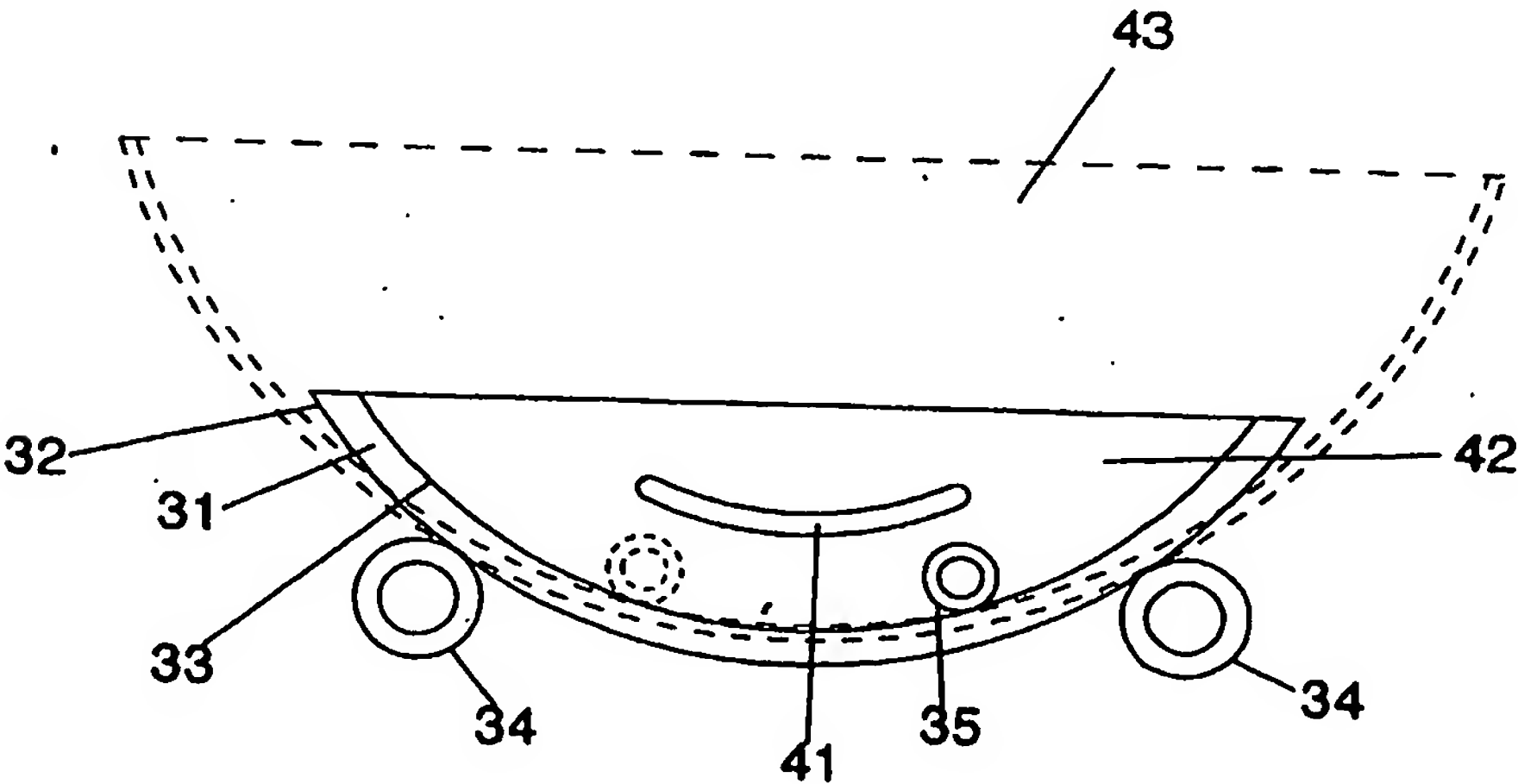
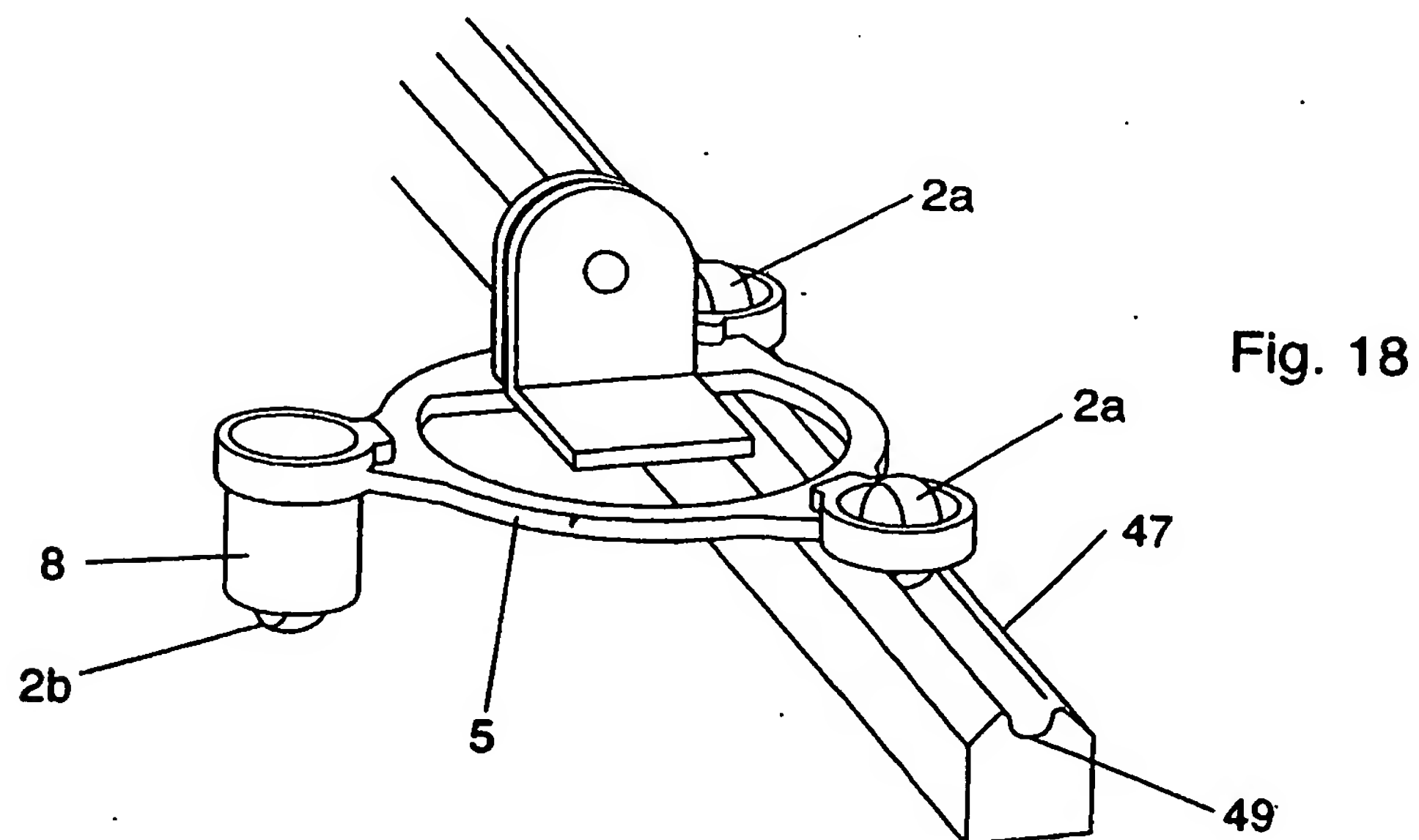
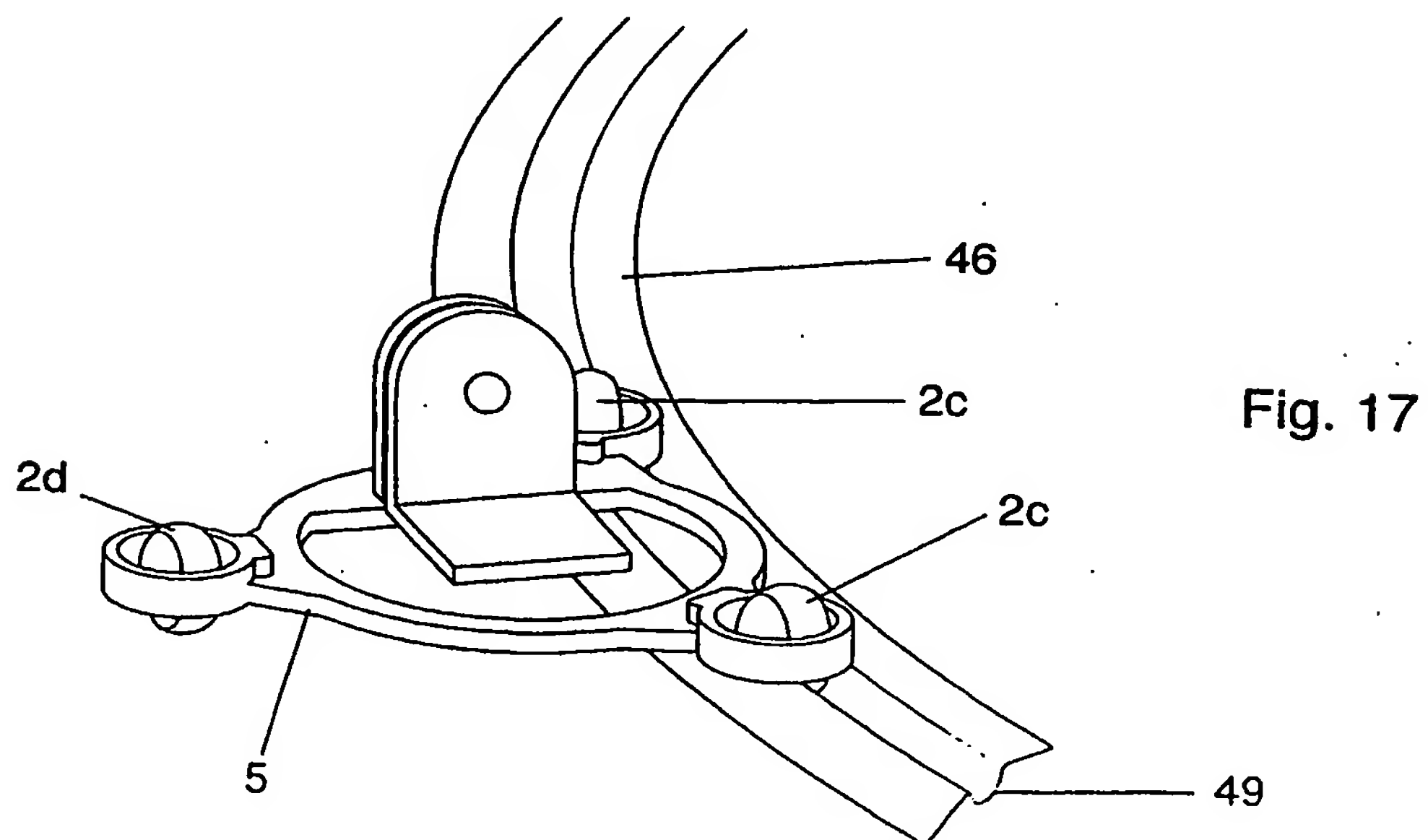
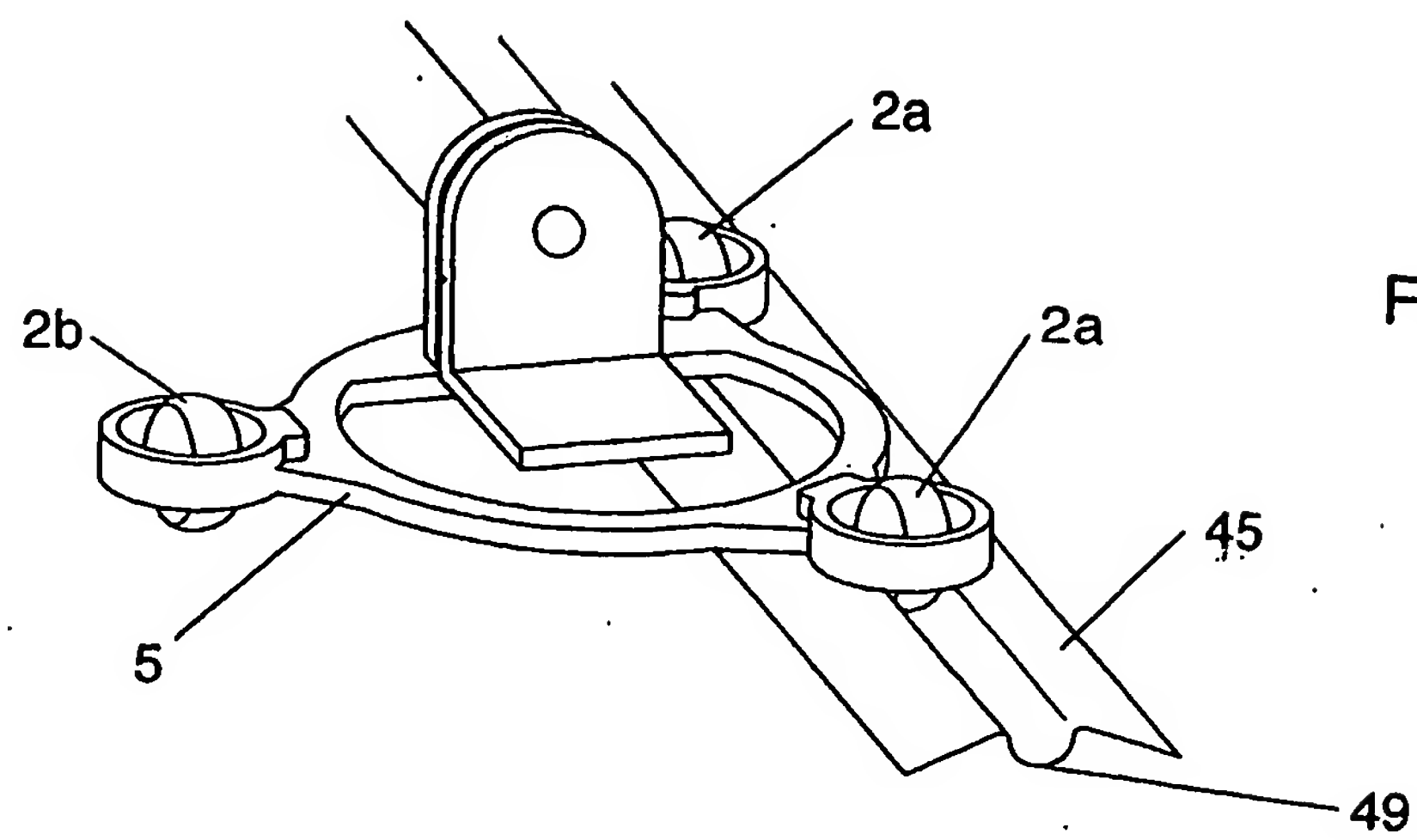
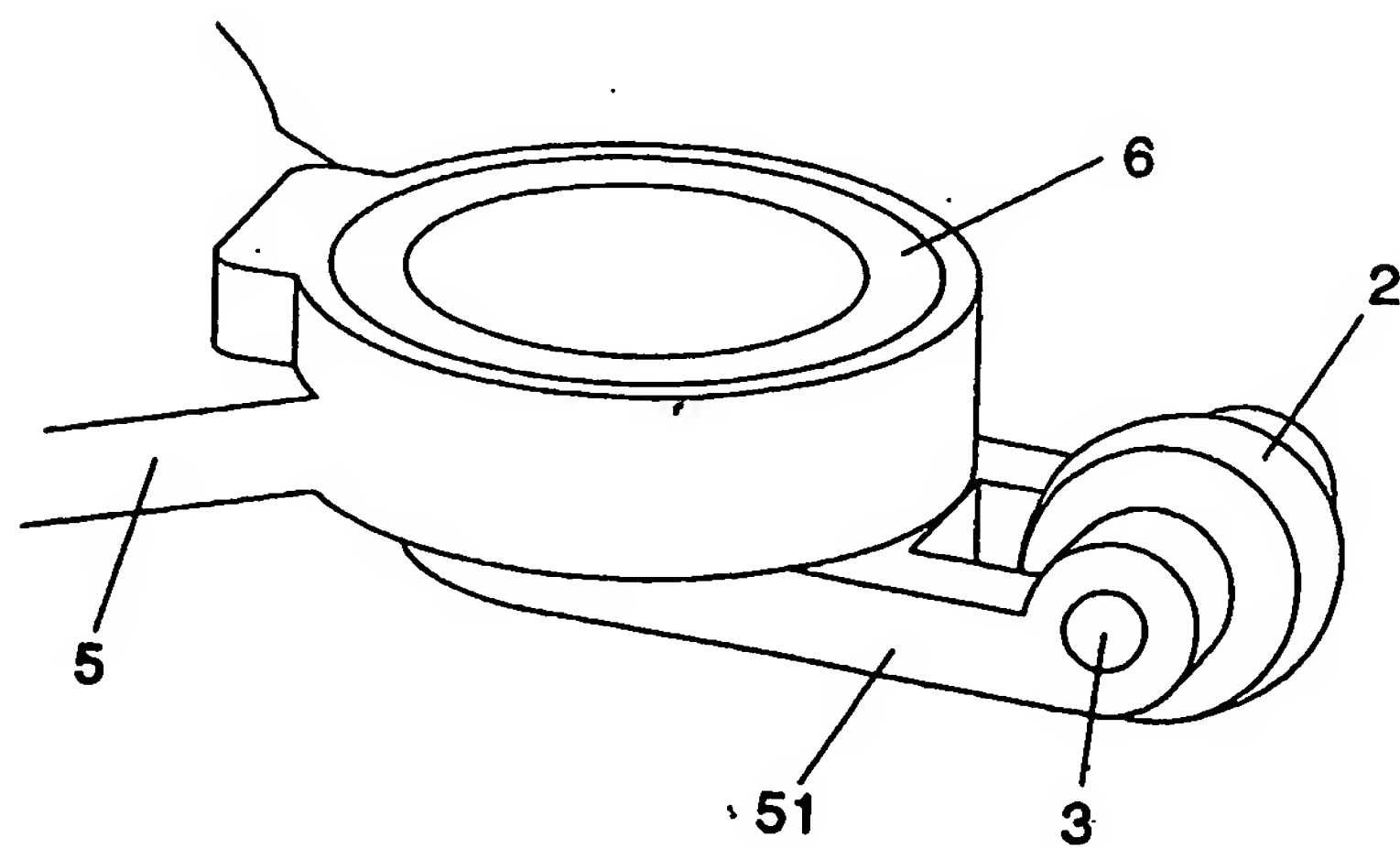
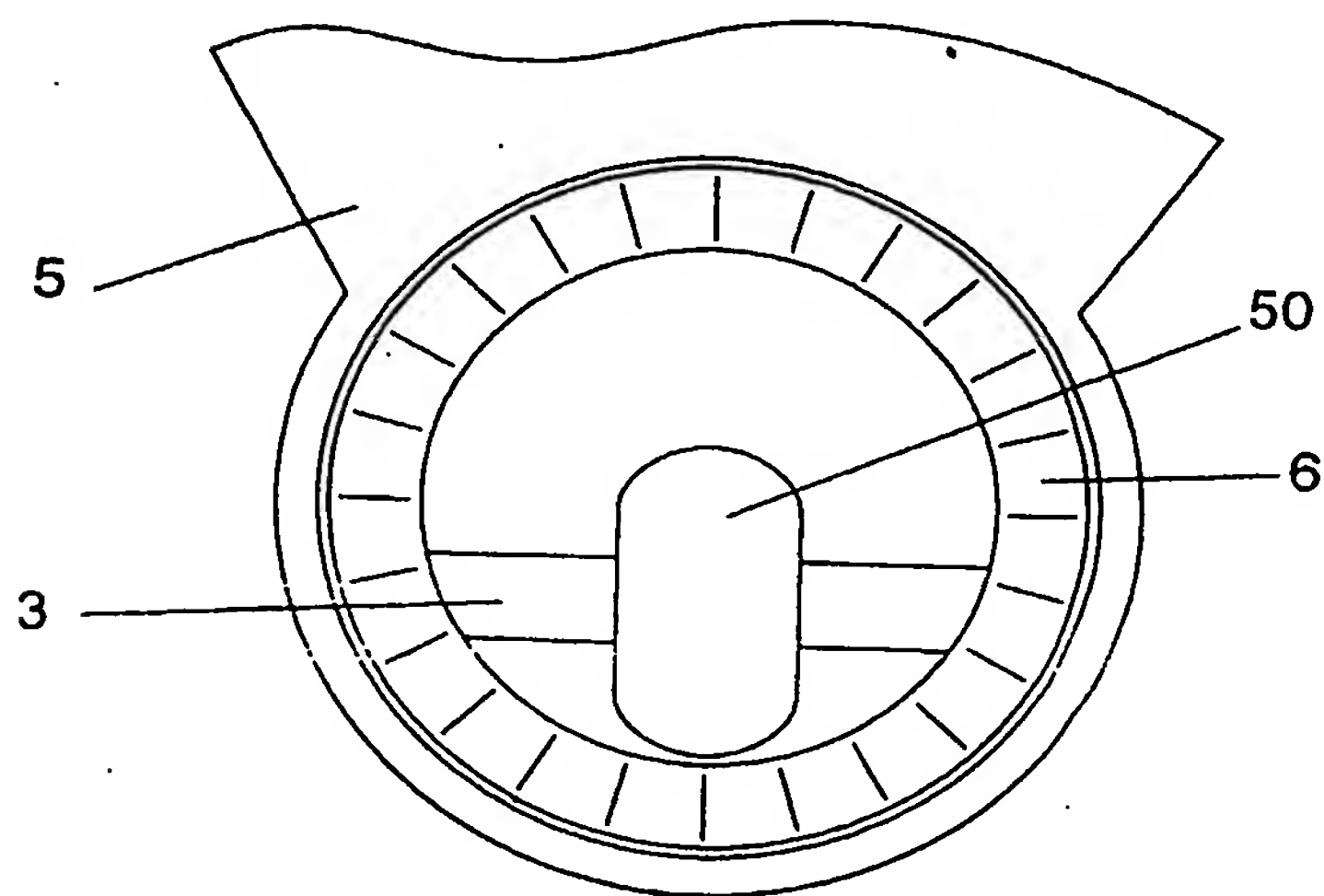
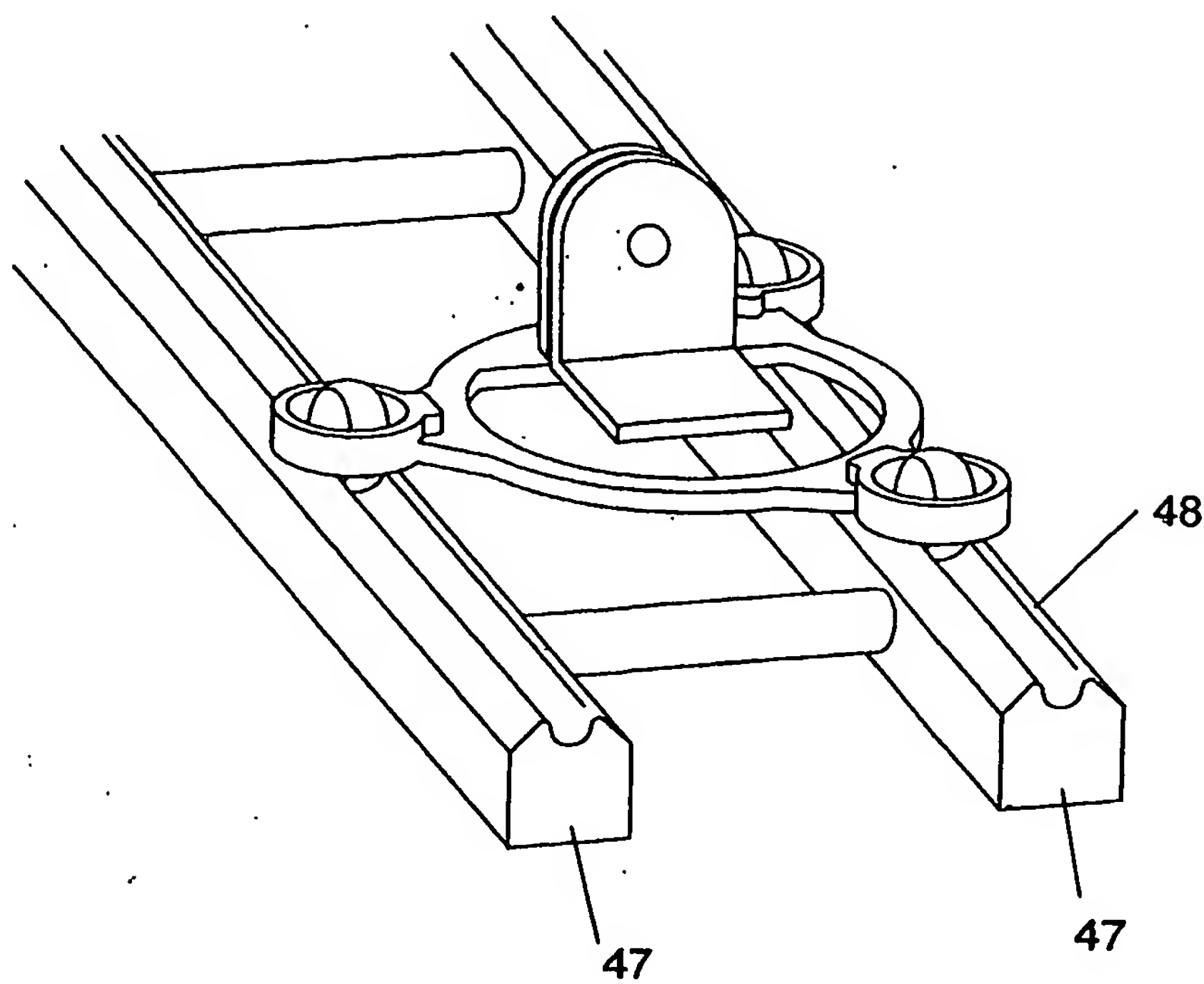


Fig. 15





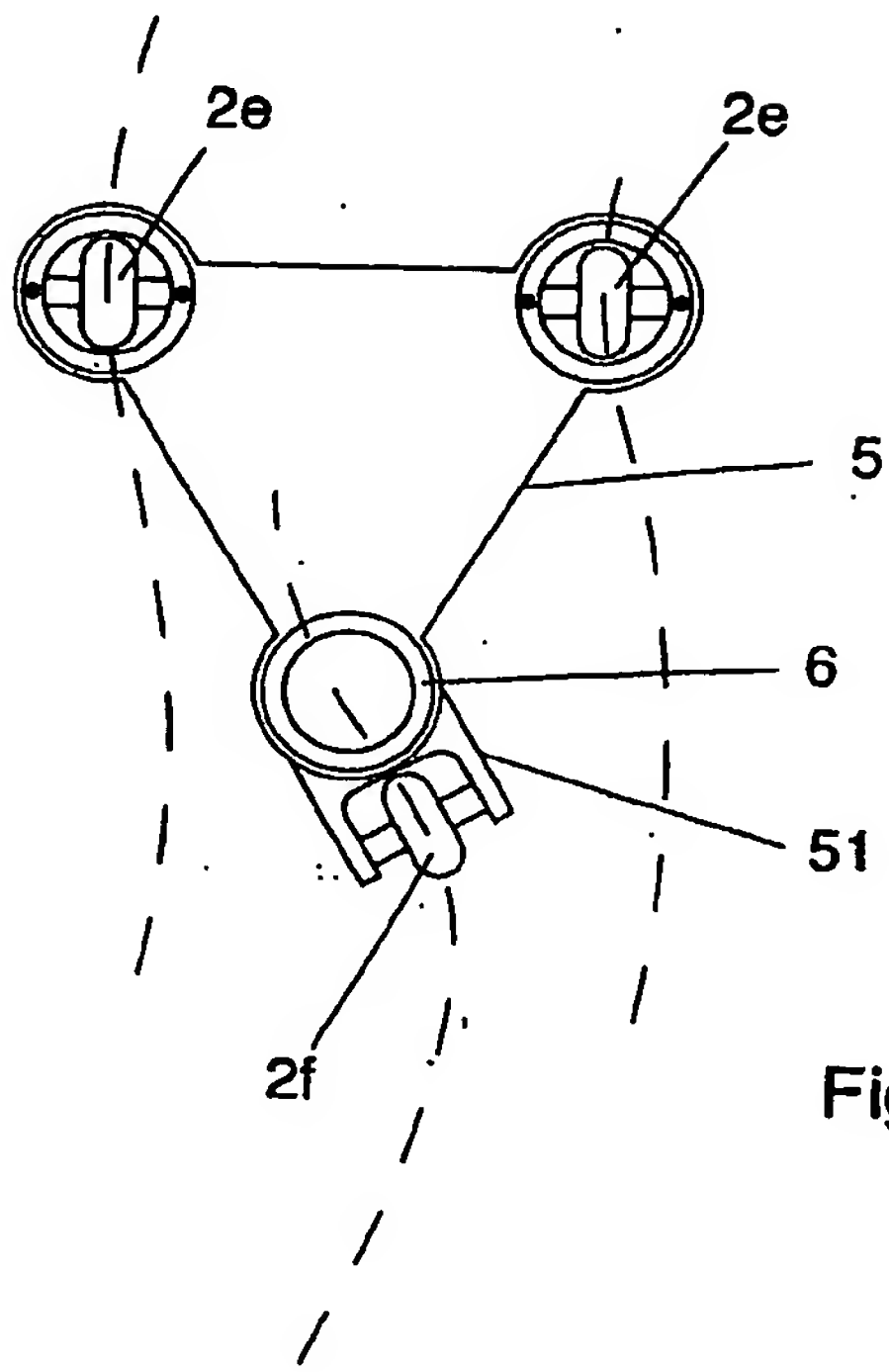


Fig. 22

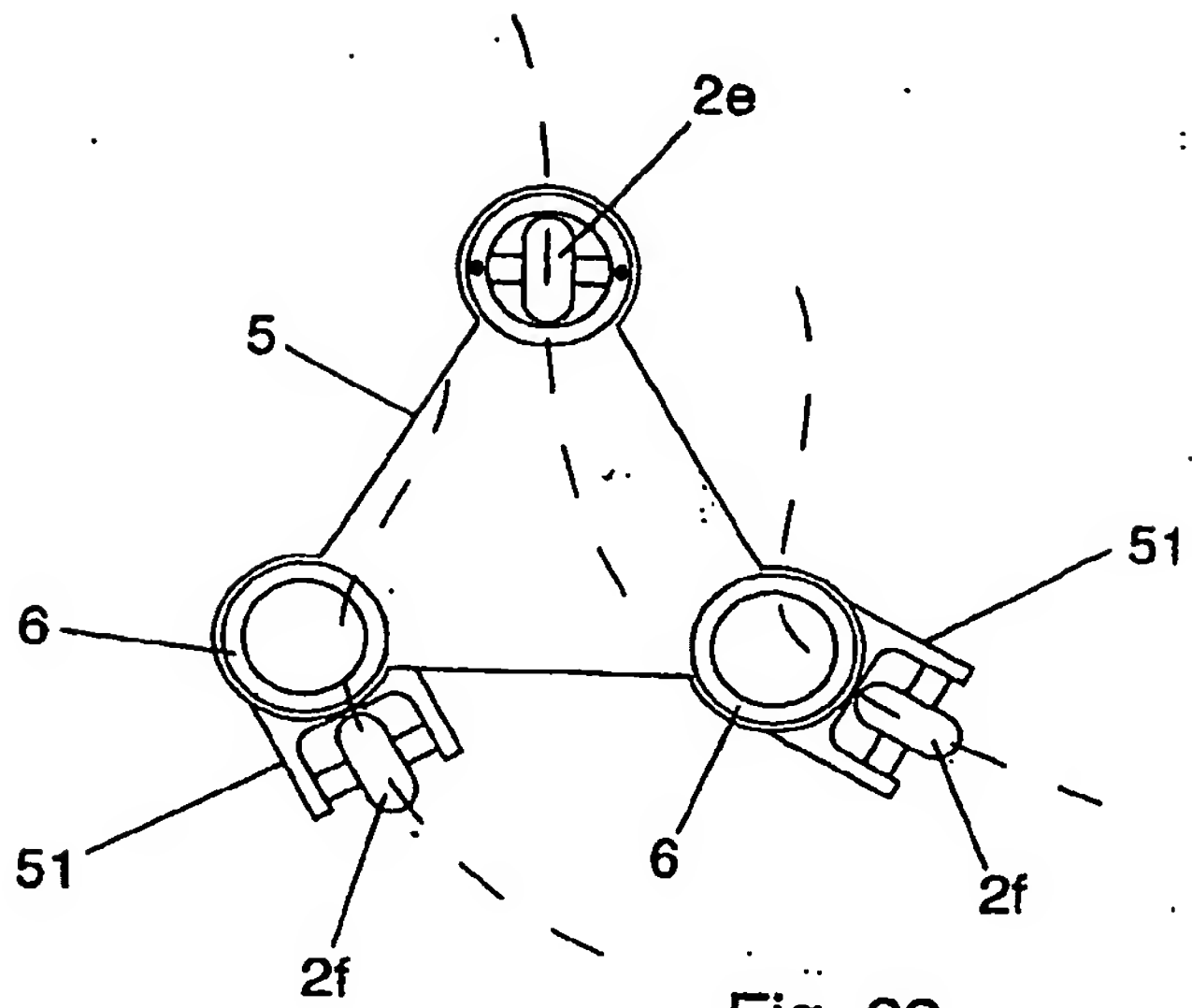


Fig. 23

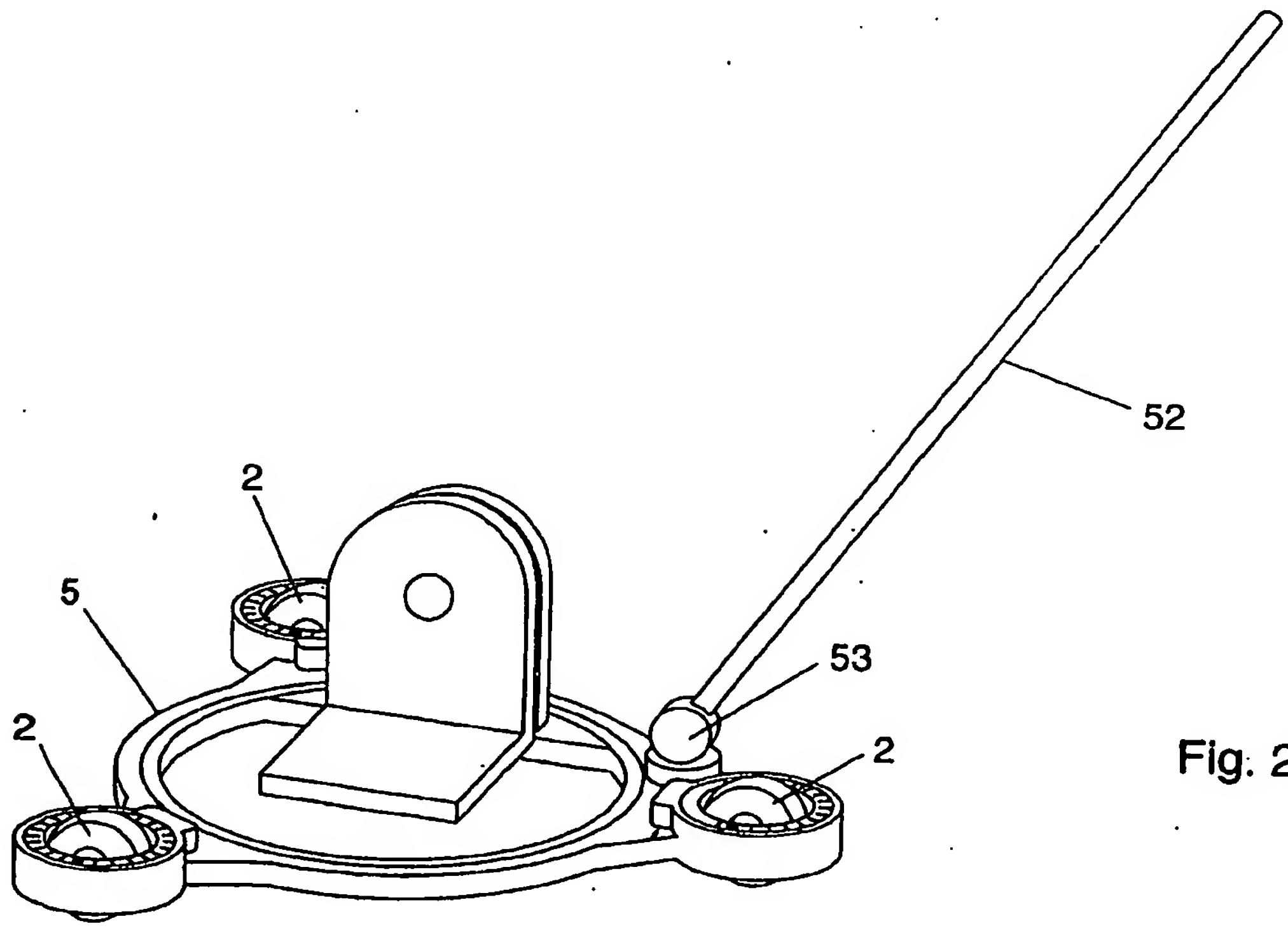


Fig. 24

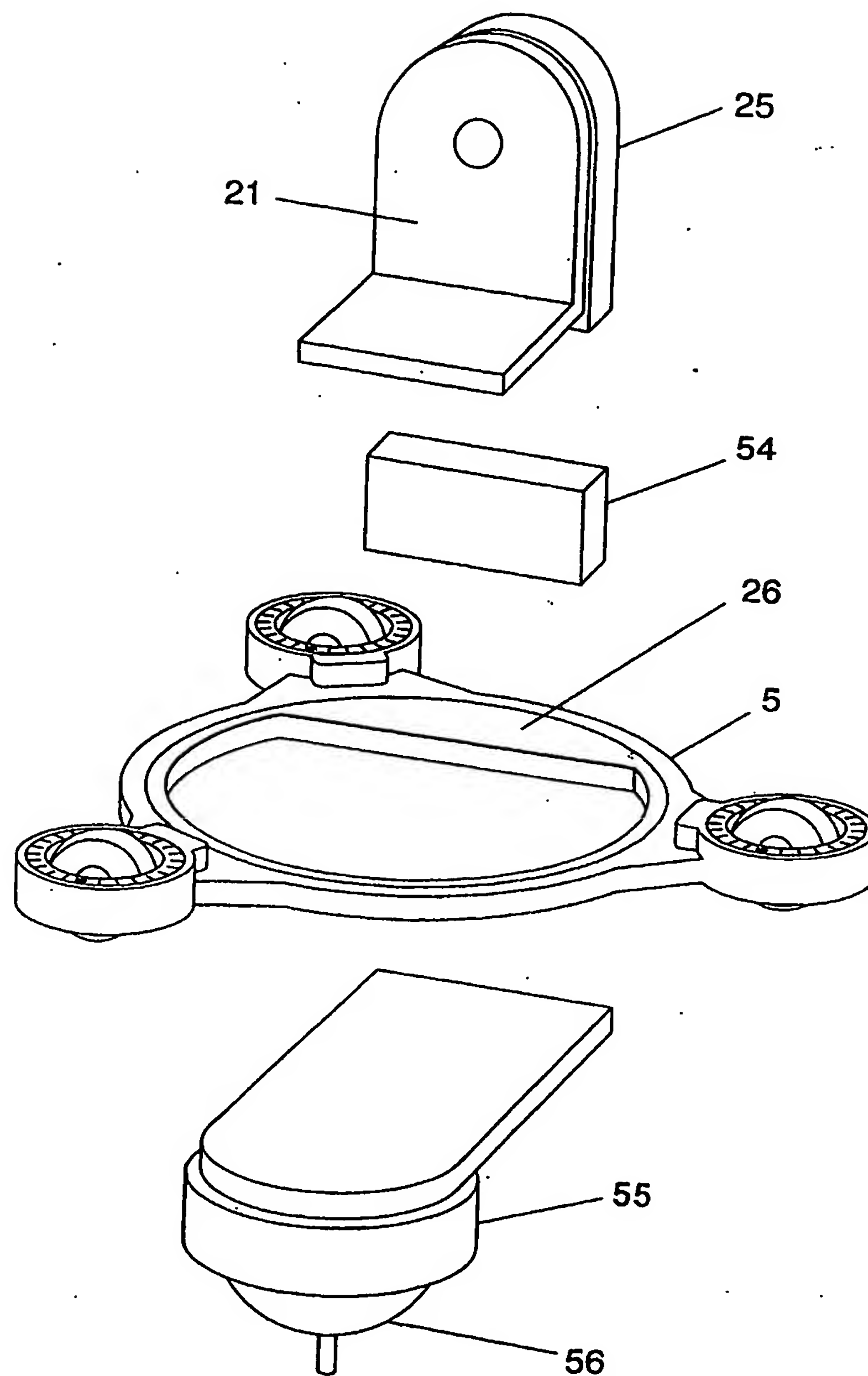


Fig. 25

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Inter Application No
PCT/EP2004/006796

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 H04N5/222 F16M11/18 F16M11/42

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
IPC 7 H04N F16M G03B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	FR 1 444 254 A (PFLIEGER ROGER) 14 October 1966 (1966-10-14) page 1, column 1, line 15 - line 28 page 2, column 2, line 17 - line 32 figures 1-3	1-3, 7, 12
Y		4, 5, 8, 9, 11, 18, 20, 24-28, 31, 32
Y	FR 708 681 A (DEBRIE ANDRE) 27 July 1931 (1931-07-27) figures 1-3	11, 18, 20
A	page 1, line 1 - line 52	1-3, 7, 12
-/--		

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents :

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- *&* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

19 October 2004

Date of mailing of the international search report

26/10/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

TERRIER DE LA CHAISE

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Inter d Application No
PCT/EP2004/006796

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	US 4 789 121 A (GANIK JAN ET AL) 6 December 1988 (1988-12-06) figure 4 column 5, line 17 - line 46 -----	8,9
Y	CA 2 308 781 A (DEMERDJIEV PETER GUEORGIEV) 19 November 2001 (2001-11-19) claim 3 figures 5-8 -----	4,5,11, 28
A		12
Y	US 2 666 610 A (TOM NERMAN) 19 January 1954 (1954-01-19) figures 1-12 column 3, line 5 - column 5, line 55 -----	24-26
Y	US 3 603 545 A (BONIFACE ROY) 7 September 1971 (1971-09-07) figure 1 column 2, line 26 - line 37 -----	27
Y	DE 197 23 384 A (HAERLE HERMANN) 10 December 1998 (1998-12-10) the whole document -----	31,32

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Inter al Application No
PCI/EP2004/006796

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)		Publication date
FR 1444254	A	14-10-1966	NONE		
FR 708681	A	27-07-1931	NONE		
US 4789121	A	06-12-1988	NONE		
CA 2308781	A	19-11-2001	CA	2308781 A1	19-11-2001
US 2666610	A	19-01-1954	NONE		
US 3603545	A	07-09-1971	GB	1299882 A	13-12-1972
DE 19723384	A	10-12-1998	DE	19723384 A1	10-12-1998

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen
PC 1 / EP 2004/006796

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
IPK 7 H04N5/222 F16M11/18 F16M11/42

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
IPK 7 H04N F16M G03B

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	FR 1 444 254 A (PFLIEGER ROGER) 14. Oktober 1966 (1966-10-14) Seite 1, Spalte 1, Zeile 15 - Zeile 28 Seite 2, Spalte 2, Zeile 17 - Zeile 32 Abbildungen 1-3	1-3, 7, 12
Y		4, 5, 8, 9, 11, 18, 20, 24-28, 31, 32
Y	FR 708 681 A (DEBRIE ANDRE) 27. Juli 1931 (1931-07-27) Abbildungen 1-3	11, 18, 20
A	Seite 1, Zeile 1 - Zeile 52	1-3, 7, 12

-/--

☒ Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

☒ Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

A Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

E älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

L Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

O Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

P Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

T Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

X Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

Y Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

G Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

19. Oktober 2004

Absenddatum des internationalen Recherchenberichts

26/10/2004

Name und Postanschrift der internationalen Recherchenbehörde
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

TERRIER DE LA CHAISE

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internales Aktenzeichen
PCT/EP2004/006796

C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
Y	US 4 789 121 A (GANIK JAN ET AL) 6. Dezember 1988 (1988-12-06) Abbildung 4 Spalte 5, Zeile 17 - Zeile 46 -----	8,9
Y	CA 2 308 781 A (DEMERDJIEV PETER GUEORGIEV) 19. November 2001 (2001-11-19) Anspruch 3 Abbildungen 5-8 -----	4,5,11, 28
A		12
Y	US 2 666 610 A (TOM NERMAN) 19. Januar 1954 (1954-01-19) Abbildungen 1-12 Spalte 3, Zeile 5 - Spalte 5, Zeile 55 -----	24-26
Y	US 3 603 545 A (BONIFACE ROY) 7. September 1971 (1971-09-07) Abbildung 1 Spalte 2, Zeile 26 - Zeile 37 -----	27
Y	DE 197 23 384 A (HAERLE HERMANN) 10. Dezember 1998 (1998-12-10) das ganze Dokument -----	31,32

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Inte

as Aktenzeichen

PCI/EP2004/006796

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
FR 1444254	A	14-10-1966	KEINE		
FR 708681	A	27-07-1931	KEINE		
US 4789121	A	06-12-1988	KEINE		
CA 2308781	A	19-11-2001	CA	2308781 A1	19-11-2001
US 2666610	A	19-01-1954	KEINE		
US 3603545	A	07-09-1971	GB	1299882 A	13-12-1972
DE 19723384	A	10-12-1998	DE	19723384 A1	10-12-1998